



Europäisches  
Patentamt

European  
Patent Office

Office européen  
des brevets

10715 U.S. PTO  
10/004787  
12/07/01

Bescheinigung

Certificate

Attestation

Die angehefteten Unterlagen stimmen mit der ursprünglich eingereichten Fassung der auf dem nächsten Blatt bezeichneten europäischen Patentanmeldung überein.

The attached documents are exact copies of the European patent application described on the following page, as originally filed.

Les documents fixés à cette attestation sont conformes à la version initialement déposée de la demande de brevet européen spécifiée à la page suivante.

Patentanmeldung Nr. Patent application No. Demande de brevet n°

01105312.1

**CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT**

Der Präsident des Europäischen Patentamts;  
Im Auftrag

For the President of the European Patent Office

Le Président de l'Office européen des brevets  
p.o.

**I.L.C. HATTEN-HECKMAN**

DEN HAAG, DEN  
THE HAGUE, 15/10/01  
LA HAYE, LE

**This Page Blank (uspto)**



Europäisches  
Patentamt

European  
Patent Office

Office européen  
des brevets

**Blatt 2 der Bescheinigung**  
**Sheet 2 of the certificate**  
**Page 2 de l'attestation**

Anmeldung Nr.:  
Application no.:  
Demande n°: 01105312.1

Anmeldetag:  
Date of filing:  
Date de dépôt: 07/03/01

Anmelder:  
Applicant(s):  
Demandeur(s):  
Gretag-MacBeth AG  
8105 Regensdorf  
SWITZERLAND

Bezeichnung der Erfindung:  
Title of the invention:  
Titre de l'invention:

Vorrichtung zur bildelementweisen Ausmessung eines flächigen Messobjekts

In Anspruch genommene Priorität(en) / Priority(ies) claimed / Priorité(s) revendiquée(s)

Staat: EP  
State:  
Pays:

Tag: 08/12/00  
Date:  
Date:

Aktenzeichen:  
File no.  
Numéro de dépôt:

EPA 00126493

Internationale Patentklassifikation:  
International Patent classification:  
Classification internationale des brevets:

/

Am Anmeldetag benannte Vertragsstaaten:  
Contracting states designated at date of filing: AT/BE/CH/CY/DE/DK/ES/FI/FR/GB/GR/IE/IT/LI/LU/MC/NL/PT/SE/TR  
Etats contractants désignés lors du dépôt:

Bemerkungen:  
Remarks:  
Remarques:

**This Page Blank (uspl.)**

### Vorrichtung zur bildelementweisen Ausmessung eines flächigen Messobjekts

Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung zur bildelementweisen fotoelektrischen Ausmessung eines flächigen Messobjekts gemäss dem Oberbegriff des unabhängigen Anspruchs.

- 5 Zur punktweisen fotoelektrischen Abtastung von flächigen Messobjekten werden vor allem in der grafischen Industrie sogenannte Scanner eingesetzt. Diese besitzen einen relativ zum Messobjekt in ein oder zwei Dimensionen beweglichen Messkopf, der die spektrale Remission jeweils eines Bildpunkts des Messobjekts mittels einer  $0^\circ/45^\circ$ -Messgeometrie erfasst und in entsprechende elektrische Signale umwandelt. Es sind
- 10 auch schon mit einer Faseroptik ausgestattete Scanner bekannt, welche eine ganze Bildzeile auf einmal ausmessen können. Scanner, die ohne Relativbewegung zwischen Messkopf und Messobjekt eine grössere Messfläche punktweise mit für die Farbmessung ausreichender Genauigkeit und unter den für die Farbmessung allgemein üblichen, genormten geometrischen Verhältnissen ausmessen können, sind je-
- 15 doch nicht bekannt.

- Zur Abtastung von Bildern z.B. für Aufzeichnungszwecke werden anderseits Video-Kameras eingesetzt, die mit einem zweidimensionalen Bildsensor ausgestattet sind, auf den das komplette abzutastende Bild mittels des Kamera-Objektivs abgebildet
- 20 wird, so dass keine Relativbewegung zwischen Kamera und Bild erforderlich ist. Der Bildsensor besteht in der Regel aus einer auf einen Chip integrierten zweidimensionalen Anordnung (Array) von Lichtwandlerelementen, üblicherweise auf CCD-Basis (charge coupled devices). Farbtaugliche Video-Kameras besitzen entweder mehrere Bildsensoren mit vorgeschalteten Farbfiltern oder einen Bildwandler mit integrierten
- 25 Farbfiltern. Die Auflösung der Abtastung ist durch die Anzahl der für jeden Farbkanal verfügbaren Lichtwandlerelemente und durch den Abbildungsmassstab gegeben.

- Die geometrischen Bedingungen für die Farbmessung sind durch internationale Normen definiert. Für die üblicherweise verwendete  $0^\circ/45^\circ$ -Messgeometrie soll die Be-
- 30 leuchtung unter  $45^\circ \pm 5^\circ$  zur Normalen auf die Messfläche erfolgen und das remittierte

- 2 -

Messlicht unter einem Beobachtungswinkel von  $0^\circ \pm 5^\circ$  zur Normalen auf die Messfläche aufgefangen werden. Der Strahlengang kann auch umgekehrt gewählt werden.

5 Eine wesentliche Schwierigkeit bei der farbmétrischen Ausmessung grösserflächiger Messobjekte mittels einer Video-Kamera besteht darin, dass einerseits die optischen Abbildungsmittel mit vernünftigem Aufwand nicht ganz frei von geometrischen Verzerrungen realisierbar sind und mehr oder weniger ausgeprägte Reflexionsbilder erzeugen und dass andererseits aufgrund zwangsläufig fehlender Messblenden oder sonstiger Abschirmungsorgane Streulichteefekte zwischen den einzelnen Bildpunkten  
10 des Messobjekts auftreten und mitgemessen werden. Ferner sind insbesondere bei grösseren Messobjekten die Einfallswinkel des Messlichts auf die zur spektralen Aufspaltung eingesetzten Filter nicht in allen Bildpunkten gleich, wodurch auch spektrale Fehler auftreten.

15 Durch die vorliegende Erfindung soll nun eine Messvorrichtung der gattungsgemässen Art dahingehend verbessert werden, dass sie für Farbmessungen tauglich ist.

Die Lösung dieser der Erfindung zugrundeliegenden Aufgabe ergibt sich aus den im kennzeichnenden Teil des unabhängigen Anspruchs beschriebenen Merkmalen. Besonders vorteilhafte Ausgestaltungen und Weiterbildungen sind Gegenstand der ab-  
20 hängigen Ansprüche.

Gemäss dem grundlegendsten Gedanken der Erfindung sind Mittel vorgesehen, um wenigstens die am meisten störenden Streulichteinflüsse zu kompensieren bzw. zu  
25 korrigieren. Ganz besonders zweckmässig ist es aber, wenn die die Korrekturmassnahmen realisierenden Datenverarbeitungsmittel mehrere oder alle der in den abhängigen Ansprüchen angeführten Korrekturmassnahmen durchführen, im Idealfall also eine Geometrie-Korrektur, eine Reflex-Korrektur, eine Streulicht-Korrektur, eine Weiss-Normalisierung, eine Rand-Weiss-Normalisierung und eine Spektral-  
30 Korrektur.

Im folgenden wird die Erfindung anhand der Zeichnung näher erläutert. Darin zeigen:

Fig. 1 eine schematische Darstellung eines ersten Ausführungsbeispiels der er-  
35 findungsgemässen Messvorrichtung,

- 3 -

- Fig. 2 eine schematische Skizze einer Spektral-Video-Kamera eines zweiten Ausführungsbeispiels der erfindungsgemässen Messvorrichtung,
- Fig. 3 eine Skizze zur Erläuterung der geometrischen Entzerrung der Daten des Messobjekts,
- Fig. 3a einen vergrösserten Ausschnitt aus Fig. 3,
- Figs. 4, 5 zwei Skizzen zur Erläuterung der Reflex-Korrektur,
- Fig. 6 eine Skizze zur Erläuterung der Streulicht-Korrektur,
- Fig. 6a einen vergrösserten Ausschnitt aus Fig. 6,
- Figs. 7a,b zwei Testbilder mit je einem speziellen Kalibrierungselement,
- Fig. 8 ein Testbild mit einem speziellen Streulicht-Element,
- Fig. 8a das Streulicht-Element der Fig. 8 in vergrösserter Darstellung,
- Fig. 9 ein Diagramm zur Erläuterung der Berechnung von Streulicht-Koeffizienten und
- Fig. 10 eine schematische Zusammenstellung aller Korrekturmassnahmen.

Das in Figur 1 dargestellte erste Ausführungsbeispiel der erfindungsgemässen Messvorrichtung umfasst ein lichtdichtes Gehäuse 1 mit einem Messfenster 1a, eine Videokamera 2, eine vorzugsweise als Fresnel-Linse ausgebildete Telelinse 3, zwei Blitzlichtquellen 4 und 5, zwei Umlenkspiegel 41 und 51, zwei vorzugsweise als Fresnel-Linsen ausgebildete Beleuchtungslinsen 42 und 52, zwei an den Beleuchtungslinsen angeordnete Verlaufsfilter 43 und 53, ein Filterrad 6, einen Riemen-Antrieb 61, 62, einen mit der Achse 63 des Filterrads 6 verbundenen Winkelkodierer 64 mit zugehörigem Sensor 65, eine Datenverarbeitungsstufe 7 und eine zentrale Ablaufsteuerung 8. Die Datenverarbeitungsstufe 7 und die Ablaufsteuerung 8 sind vorzugsweise durch einen digitalen Rechner realisiert und können selbstverständlich auch ausserhalb des Gehäuses 1 angeordnet sein.

- 4 -

Die Video-Kamera 2 ist an sich konventionell aufgebaut und umfasst als für die vorliegende Erfindung relevante Teile ein Standard-Abbildungsobjektiv 21, einen Bildsensor 22 in Form einer zweidimensionalen Anordnung von Lichtwandlerelementen, insbesondere sog. CCD-Elementen (charge coupled devices), sowie die übliche

5 Signalaufbereitungselektronik 23, welche die vom Bildsensor 22 erzeugten elektrischen Signale ausliest, verstärkt und digitalisiert und sie am Ausgang der Video-Kamera 2 als digitale Rohmessdaten 71 zur Verfügung stellt. Der Bildsensor 22 kann beispielsweise etwa 300000 einzelne Lichtwandlerelemente mit einer typischen Grösse von etwa 0,01 mm aufweisen.

10

Das Filterrad 6 ist an seinem Umfangsrand mit 16 schmalbandigen Farbfiltern 66 sowie einem infrarot durchlässigen Fenster und einem undurchlässigen Bereich versehen. Jedes als Bandpassfilter ausgebildete Farbfilter 66 besitzt eine Bandbreite von etwa 20 nm, und insgesamt decken die Farbfilter 66 den sichtbaren Spektralbereich

15 von im wesentlichen etwa 400-700 nm ab. Das Filterrad 6 ist so vor der Video-Kamera 2 angeordnet, dass seine Farbfilter 66 durch entsprechende Drehung des Filterrads selektiv vor das Abbildungsobjektiv 21 positioniert werden können. Die Positionierung der Farbfilter 66 wird in an sich bekannter Weise durch die Ablaufsteuerung 8 gesteuert.

20

Das auszumessende Messobjekt M befindet sich auf einer Unterlage 9 vor dem Messfenster 1a des Gehäuses 1. Die Telelinse 3 liegt zwischen dem Messfenster 1a und dem Abbildungsobjektiv 21 der Video-Kamera 2. Ihr Brennpunkt liegt ca. in der Eintrittsblende 21a des Kamera-Objektivs 21. Das Kamera-Objektiv 21 bildet zusammen

25 mit der Telelinse 3 eine telezentrische Abbildungsoptik, welche jeden Punkt des Messobjekts M unter im wesentlichen demselben Beobachtungswinkel von im wesentlichen  $0^\circ$  "sieht" und auf die Lichtwandlerelementanordnung bzw. den Bildsensor 22 der Video-Kamera 2 abbildet. Der für alle Bildpunkte des Messobjekts M im wesentlichen gleiche Öffnungswinkel ( $\omega$ ) ist durch die Abmessungen der Eintrittsblende

30 21a des Kamera-Objektivs 21 bestimmt und beträgt vorzugsweise maximal etwa  $5^\circ$ . Durch die Telelinse 3 sieht das Kamera-Objektiv 21 ein virtuelles Messobjekt M' und ist in an sich bekannter Weise auf dieses dimensioniert und fokussiert.

35

Die Grösse der abgetasteten Bildpunkte des Messobjekts M ist durch die Auflösung des Bildsensors 22 der Video-Kamera 2 sowie durch den Abbildungsmassstab der telezentrischen Abbildungsoptik 3-21 gegeben.



Die beiden Blitzlichtquellen 4 und 5 sind jeweils im Brennpunkt der Beleuchtungslinsen 42 und 52 angeordnet, so dass das Messobjekt M mit zwei parallelen Strahlenbündeln 44 und 54 beleuchtet wird. Die Anordnung ist so getroffen, dass die Einfallswinkel  $\alpha$  der beiden parallelen Strahlenbündel im wesentlichen  $45^\circ \pm 5^\circ$  zur optischen Achse der Abbildungsoptik bzw. zur Normalen 31 auf das Messobjekt M betragen. Damit sind die in internationalen Normen für die Farbmessung definierten geometrischen Bedingungen erfüllt.

Um eine homogene Beleuchtungsstärke über die gesamte beleuchtete Fläche des Messobjekts M zu erreichen, sind die beiden Verlaufsfilter 43 und 53 vorgesehen. Diese weisen eine von aussen nach innen abnehmende Lichtdurchlässigkeit aus, welche in an sich bekannter Weise den unvermeidbaren Randabfall der Lichtintensität der Strahlenbündel kompensieren. Die Verlaufsfilter können wie in der grafischen Industrie üblich aus einem gerasterten Film bestehen, wobei sich die Flächenbedeckungen (Grössen) der einzelnen Rasterpunkte aus der erforderlichen Lichtabschwächung bestimmt. Die beiden Verlaufsfilter 43 und 53 sind vorzugsweise direkt auf die Fresnel-Linsen 42 und 52 aufgebracht, können aber selbstverständlich auch anderen Orts im Beleuchtungsstrahlengang angeordnet sein.

Im in Figur 1 gezeigten Ausführungsbeispiel ist die Video-Kamera 2 als Schwarz/-Weiss-Kamera ausgebildet, d.h. ihr Bildsensor 22 kann selbst keine Farbseparation durchführen. Die spektrale Aufteilung des vom Messobjekt M remittierten Messlichts erfolgt hier sequentiell durch die vor dem Kamera-Objektiv 21 in den Abbildungsstrahlengang 32 einschwenkbaren Bandpassfilter 66.

Für die Ausmessung des Messobjekts werden die einzelnen Farb-Bandpassfilter 66 des Filterrads 6 sowie ggf. das infrarot-durchlässige Fenster und der undurchlässige Bereich des Filterrads nacheinander in den Strahlengang eingeschwenkt und dabei gleichzeitig jeweils die Blitzlichtquellen 4 und 5 aktiviert. Der Bildsensor 22 empfängt jeweils das vom Messobjekt remittierte Messlicht und wandelt dieses in entsprechende elektrische Signale um. Diese werden von der Signalaufbereitungselektronik ausgelesen, verstärkt und digitalisiert. Nach einem vollständigen Messzyklus liegen in Form der digitalen Rohmessdaten 71 sechzehn schmalbandige Farbauszüge des Messobjekts vor, die in ihrer Gesamtheit die (diskreten) Remissionsspektren der einzelnen abgetasteten Bildpunkte des Messobjekts darstellen. Zusätzlich liegen ggf. für jeden Bildpunkt noch ein Dunkelmesswert und Infrarotmesswerte vor, welche für Referenzzwecke verwendet werden können.

Unter Verwendung eines Bildsensors mit beispielsweise (rund) 300000 Lichtwand-  
lerelementen umfassen die Rohmessdaten  $300000 * 16$  bzw.  $300000 * 18$  einzelne  
Messwerte. Die Rohmessdaten 71 werden der Datenverarbeitungsstufe 7 zugeführt  
5 und in dieser nach verschiedenen Gesichtspunkten korrigiert. Das Ergebnis dieser  
Korrektur-Operationen sind korrigierte Bilddaten 72, welche dann für die weitere  
Verwendung bzw. Auswertung zur Verfügung stehen.

Die Spektralcharakteristik von Interferenzfiltern ist abhängig vom Eintrittswinkel der  
10 Lichtstrahlen. Dieser Winkel ist nicht konstant, sondern abhängig von der Position  
des gemessenen Bildpunkts auf dem Messobjekt. Er lässt sich jedoch aus der Position  
des jeweiligen Bildpunkts berechnen, und daraus kann wiederum die tatsächlich wirk-  
same Filtercharakteristik für die betreffende Bildpunktposition bestimmt werden.  
Durch Interpolation können für die nominellen Wellenlängen, z.B. 400, 420, 440 ...  
15 680, 700 nm, die Spektralwerte bestimmt werden. Auf diese Weise kann die Winke-  
labhängigkeit der Filtercharakteristiken rechnerisch korrigiert werden. Näheres folgt  
noch weiter unten.

Im vorstehenden Ausführungsbeispiel wird das Messobjekt M (in diskreten Schritten)  
20 spektral ausgemessen. Dies ergibt universelle Messdaten, welche für beliebige farb-  
metrische Auswertungen herangezogen werden können. Anstelle des vollständigen  
Spektrums können aber z.B. auch nur einige Farbauszüge gemessen werden, wofür  
dann entsprechend weniger Farbfilter erforderlich wären. Beispielsweise könnten et-  
wa die genormten R,G,B-Filter oder X,Y,Z-Filter gemäss CIE verwendet werden. Das  
25 Ergebnis dieser Messungen wären dann R,G,B-Werte bzw. X,Y,Z-Werte für jeden  
einzelnen Bildpunkt des Messobjekts M.

Anstelle der sequentiellen Anordnung mit dem Filterrad 6 könnte in einem alternati-  
ven Ausführungsbeispiel der erfindungsgemässen Messvorrichtung auch eine simul-  
30 tane Anordnung vorgesehen sein. Eine solche kann beispielsweise unter Verwendung  
einer farbtauglichen Video-Kamera bzw. eines farbtauglichen Bildsensors realisiert  
werden. Farbtaugliche Bildsensoren haben typischerweise integrierte Farbfilter, die  
unmittelbar auf jedem Lichtwandlerelement angeordnet sind. Bei gleicher Anzahl von  
Lichtwandlerelementen erniedrigt sich dabei aber die erreichbare Auflösung und die  
35 Lichtempfindlichkeit um einen der Anzahl unterschiedlicher Farbfilter entsprechen-  
den Faktor (üblicherweise 3).

- Für den Fall von R,G,B-Filtern lässt sich eine gegenüber klassischen Bildsensoren höhere Bildauflösung dadurch erreichen, dass für die einzelnen Farben unterschiedliche Anzahlen von Lichtwandlerelementen vorgesehen sind. Beispielsweise können doppelt so viele Lichtwandlerelemente mit einem Grün-Filter als Lichtwandler-  
5 elemente mit einem Rotfilter bzw. einem Blaufilter vorgesehen sein. Dies entspricht dem grösseren Auflösungsvermögen des menschlichen Auges für grün gegenüber rot und blau. Die Umrechnung der mit einer solchen Anordnung gemessenen R,G,B-Messwerte in Farbmesszahlen gemäss CIE ist allerdings nur angenähert möglich.
- 10 Eine analoge Anordnung ist möglich, wenn anstelle der R,G,B-Filter solche mit den durch die CIE genormten X,Y,Z-Spektralcharakteristiken eingesetzt werden. Es ist jedoch schwierig, alle diese Filtercharakteristiken auf einem einzigen Chip genügend genau herzustellen. Zudem gelten die unter Verwendung solcher Filter ermittelten Farbmesszahlen nur für die bei der Messung verwendete physikalische Lichtart. Die  
15 Berechnung der Farbmesszahlen für beliebige Lichtarten, wie dies bei einer spektralen Messung erfolgen kann, ist nicht möglich. Auch ist z.B. eine Farbrezeptur basierend nur auf X,Y,Z-Messwerten gemäss CIE nicht möglich. Eine verbesserte Auflösung kann analog der vorstehend beschriebenen R,G,B-Anordnung erreicht werden, indem doppelt so viele Lichtwandlerelemente mit einem Y-Filter ausgestattet werden  
20 als mit einem X- bzw. einem Z-Filter.

- Theoretisch wäre es möglich, 16 unterschiedliche schmalbandige Farbfilter in den Bildsensor zu integrieren, so dass damit direkt eine spektrale Messung möglich würde. Allerdings ist die praktische Herstellung ausreichend schmalbandiger und so vieler unterschiedlicher (Interferenz-) Farbfilter direkt auf den Lichtwandlerelementen  
25 eines einzigen Chips technologisch sehr schwierig. Ausserdem würde die Bildauflösung und die Lichtempfindlichkeit auf 1/16 gegenüber einem herkömmlichen (farbneutralen) Bildsensor sinken.
- 30 Eine andere Möglichkeit zur simultanen Messung des gesamten Spektrums besteht gemäss einem weiteren Aspekt der Erfindung in der Verwendung mehrerer Video-Kameras, von denen jede einen schmalen Spektralbereich von etwa 20 nm Bandbreite misst und die z.B. in einer 4\*4 Matrix um die optische Achse der Telelinse gruppiert sind. Eine solche Anordnung ermöglicht die volle Auflösung der eingesetzten Bild-  
35 sensoren und hat auch die volle Lichtempfindlichkeit. Nachteilig ist dabei allerdings, dass keine exakte parallele telezentrische Abbildung für alle Kameras möglich ist. Auch haben die Kameras infolge der exzentrisch versetzten Anordnung unterschiedli-

che geometrische Verzeichnungen. Diese können jedoch rechnerisch durch eine entsprechende Transformation der Bildkoordinaten korrigiert werden.

5 Gemäss einem weiteren Ausführungsbeispiel der erfindungsgemässen Messvorrichtung kann eine simultane Spektralmessung durch den Einsatz einer speziell ausgebildeten Spektral-Video-Kamera realisiert werden. Ein Prinzip-Schema einer solchen Spektral-Video-Kamera ist in Figur 2 dargestellt.

10 Das wesentlichste Merkmal der als Ganze mit 200 bezeichneten Kamera besteht darin, dass sie nicht nur einen einzigen sondern 16 gleichartige Bildsensoren 221-236 und entsprechende zugeordnete Signalaufbereitungselektroniken 241-256 sowie eine im wesentlichen durch Interferenzspiegel realisierte farbselektive Strahlenteileranordnung 261-291 aufweist, welche das vom Abbildungsobjektiv 210 der Kamera 200 kommende Messlicht in 16 schmalbandige Spektralbereiche aufteilt und jeden Spektralbereich auf je einen der Bildsensoren 221-236 lenkt. Die Signalaufbereitungselektroniken 241-256 können selbstverständlich auch zu einer einzigen Einheit zusammengefasst sein.

20 Da es in der Praxis schwierig ist, die Wellenlängenbereichsübergänge von Interferenzspiegeln ausreichend schmalbandig auszuführen, wird das Messlicht gemäss einem weiteren Aspekt der Erfindung zuerst mittels dreier halbdurchlässiger Spiegel 261-263 in an sich bekannter Weise farbneutral in vier Kanäle  $K_1$ - $K_4$  zu je 25% Intensität aufgesplittet. In jedem dieser vier Kanäle  $K_1$ - $K_4$  sind drei farbselektive Strahlenteilerspiegel 264-266, 267-269, 270-272 und 273-275 angeordnet, welche jeden 25 Kanal in vier Spektralbereiche aufteilen. Zur sauberen Bandbreitenbegrenzung und exakten Anpassung der Spektralcharakteristik befinden sich nach 8 dieser farbselektiven Strahlenteilerspiegel je zwei Bandpassfilter 276-291 mit einer Bandbreite von etwa 20 nm. Insgesamt decken die Spektralbereiche bzw. Bandpassfilter den Wellenlängenbereich von 400-700 nm ab. Unmittelbar nach den Bandpassfiltern sind die 30 Bildsensoren 221-236 angeordnet.

Die nachstehende Tabelle 1 zeigt die Übergangswellenlängen der beispielsweise verwendeten farbselektiven Strahlenteilerspiegel 264-266, 267-269, 270-272 und 273-275 und die Mittenwellenlängen der jeweils nachgeschalteten Bandpassfilter 276-291.

35

- 9 -

Strahlenteiler- spiegel	Übergangs- wellenlänge [nm]	Bandpassfilter	Mitten- wellenlänge [nm]
264	520		
265	440	276	400
		277	480
266	600	278	640
		279	560
267	540		
268	460	280	420
		281	500
269	620	282	620
		283	580
270	560		
271	480	284	440
		285	520
272	640	286	680
		287	600
273	580		
274	500	288	460
		289	540
275	660	290	700
		291	620

Tabelle 1

Die farbneutralen halbdurchlässigen Spiegel sind vorzugsweise in an sich bekannter  
5 Weise durch Grenzflächen von im wesentlichen etwa halbwürfelförmigen Glasprismen realisiert. In analoger Weise sind die durch Interferenzfilter realisierten farbselektiven Strahlenteilerspiegel auf Grenzflächen von Glasprismen aufgebracht. Die  
Bandpassfilter sind ebenfalls direkt auf den Glasprismen aufgebracht, und die Bildsensoren sind unmittelbar an den Glasprismen montiert. Die einzelnen Glasprismen  
10 sind mit optischem Kontakt aneinandergefügt, so dass durch Medium-Übergänge bedingte Verluste vermieden werden. Die Glasprismen sind räumlich gegenseitig so angeordnet und orientiert, dass eine kompakte Konfiguration entsteht und alle Bildsensoren Platz haben.

Der Strahlenteiler kann auch direkt anschliessend an die Telelinse angeordnet werden. Es braucht dann zwar für jeden Kanal ein Objektiv, dafür sind aber bei einer solchen Anordnung die kleineren Oeffnungswinkel vorteilhaft.

- 5 Mit idealen Strahlenteilerspiegeln in einer 1-2-4-8-Anordnung ist es im Prinzip möglich, das Spektrum in 16 Spektralbereiche zu je 20 nm Bandbreite verlustfrei aufzuteilen, so dass jeder Bildsensor 100% Licht (seines Wellenlängenbereichs) bekommt. Die Bandcharakteristiken werden dabei allein durch die Spiegelinterferenzschichten bestimmt, es sind also keine zusätzlichen Bandpassfilter erforderlich.

10

Die nachstehende Tabelle 2 zeigt die Übergangswellenlängen einer solchen 1-2-4-8-Anordnung von (idealen) Strahlenteilerspiegeln sowie die Mittenwellenlängen der resultierenden Spektralbereiche.

Übergangswellenlängen [nm] Interferenz-Strahlenteiler				Mittenwellenlängen [nm] Spektralbereiche	
550	470	430	410	400	
			450	420	
		510	490	440	
			530	460	
	630	590	570	480	
			610	500	
		630	570	520	
			610	540	
		630	570	560	
			610	580	
		630	570	600	
			610	520	
		630	570	640	
			610		

- 11 -

		670	650	
				660
			690	680
				700

Tabelle 2

Eine Simultan-Video-Kamera mit 16 Spektralbereichen ist recht aufwendig in der  
 5 Herstellung. Ein Kompromiss zwischen einer solchen Spektral-Kamera und einer  
 X,Y,Z-Dreibereichskamera ist eine Kamera mit z.B. 7 Spektralbereichen, die mit ent-  
 sprechenden Filtern aufgebaut werden kann. Fünf Filter haben dabei eine Bandbreite  
 von je 30 nm und Mittenwellenlängen von 470, 500, 530, 560 und 590 nm. Ein Filter  
 überdeckt den Wellenlängenbereich von 400-470 nm und bildet im Bereich von 400-  
 10 450 nm die Z-Charakteristik gemäss CIE nach. Ein siebtes Filter überdeckt den Wel-  
 lenlängenbereich von 590-700 nm und bildet im Bereich von 620-700 nm die X-  
 Charakteristik gemäss CIE nach. Mit den genannten Filtern lassen sich die X,Y,Z-  
 Charakteristiken gemäss CIE rechnerisch gut nachbilden, was für eine absolut genaue  
 Farbmessung wichtig ist. Es kann noch ein weiteres Filter vorgesehen sein, welches  
 15 im Infrarot-Bereich liegt und daher nicht zur Bestimmung von Farbmesszahlen ver-  
 wendet werden kann. Dieses Infrarot-Filter ermöglicht aber in an sich bekannter Wei-  
 se weitergehende Aufschlüsse über das Messobjekt, z.B. darüber, ob ein Bildpunkt  
 schwarz erscheint durch den Überdruck der drei Buntfarben Cyan, Magenta und Gelb  
 oder ob er mit schwarzer Druckfarbe bedruckt ist.

20 Die (beispielsweise rund  $300000 * 16$  bzw.  $300000 * 18$  einzelne Messwerte umfas-  
 senden) Rohmessdaten 71 werden, wie schon erwähnt, der Datenverarbeitungsstufe 7  
 zugeführt und in dieser nach verschiedenen Gesichtspunkten korrigiert. Das Ergebnis  
 dieser diversen Korrektur-Operationen sind korrigierte Bilddaten 72, welche dann für  
 25 die weitere Verwendung zur Verfügung stehen.

Vor den nachstehend beschriebenen eigentlichen Korrekturoperationen in der Daten-  
 verarbeitungsstufe 7 werden die Rohmessdaten 71 selbstverständlich noch bezüglich  
 des Bildsensors 22 vorkorrigiert, indem die Dunkelmesswerte abgezogen und die ein-  
 30 zeln CCD-Elemente des Bildsensors 22 linearisiert werden. Diese Vorkorrektur ist  
 bei Messungen mit Bildsensoren, speziell CCD-Bildsensoren allgemein bekannt und  
 üblich und wird daher im folgenden nicht näher erläutert.

### Geometriekorrektur:

Das optische Abbildungssystem der Messvorrichtung ist in der Regel nicht absolut  
5 perfekt, sondern verursacht eine (idealerweise möglichst geringfügige) geometrische  
Verzerrung, die vor allen weiteren Operationen korrigiert werden muss. Fig. 3 veranschaulicht die diesbezügliche Vorgehensweise.

Mit der Messvorrichtung wird ein Testbild ausgemessen, welches ein Testmuster in  
10 Form eines rechteckigen Rahmens und ein mittig im Rahmen angeordneten Kreuzes  
aufweist. Die Eckpunkte des Rahmens und die Schnittpunkte des Rahmens mit dem  
Kreuz definieren neun Referenzpunkte, welche zur Bestimmung der geometrischen  
Verzerrungen herangezogen werden. In der Fig.3 ist die theoretische Position und  
Form des Testmusters mit 300 bezeichnet, die entsprechenden Referenzpunkte sind  
15 mit 301 - 309 bezeichnet. Das tatsächlich gemessene (und durch das Abbildungssystem  
verzerrte) Testmuster ist mit dem Bezugszeichen 310 versehen, die entsprechenden  
Referenzpunkte sind mit 311 - 319 bezeichnet. Wie man aus (der stark übertriebenen  
Darstellung ) der Figur 3 erkennt, verursachte das Abbildungssystem im Beispiel  
eine Positionsverschiebung in zwei Dimensionen sowie eine Trapez-Verzerrung.

20 Nun werden für jeden der neun Referenzpunkte 311 - 319 die Positionsabweichungen  
 $\Delta x$  und  $\Delta y$  gegenüber den Sollpositionen (Punkte 301 - 309) bestimmt, wie dies anhand  
der Fig. 3a deutlich wird. Im nächsten Schritt werden anhand der Positionsabweichungen  
der neun Referenzpunkte durch Interpolation die Positionsabweichungen  
25 für jeden einzelnen Bildpunkt des gesamten Testbilds berechnet. Erfahrungsgemäss  
sind die Positionsabweichungen nahe beieinander liegender Bildpunkte nicht sehr  
unterschiedlich. Gemäss einem Aspekt der Erfindung werden daher jeweils mehrere,  
z.B.  $8 \times 8$  beieinanderliegende Bildpunkte zu Geometriekorrekturbereichen zusammengefasst  
und nur die Positionsabweichungen für diese Geometriekorrekturbereiche  
30 berechnet. Bei angenommenen insgesamt  $480 \times 640$  Bildpunkten ergibt dies beispielsweise  
 $60 \times 80 = 4800$  Bereiche. Die (berechneten) Positionsabweichungen  $\Delta x$  und  $\Delta y$   
dieser 4800 Geometriekorrekturbereiche werden in einer Geometriekorrekturtafel  
abgespeichert. Ein Beispiel einer solchen Geometriekorrekturtafel ist in der Tabelle  
3 ausschnittsweise dargestellt ( $\Delta x$ - und  $\Delta y$ -Werte willkürlich).

35

Selbstverständlich kann zur Ermittlung der geometrischen Verzerrung des Abbildungssystems auch ein anderes Testmuster verwendet werden.



Für die geometrische Korrektur des Messobjekts wird für jeden Bildpunkt (anhand seiner Bildpunktkoordinaten) der Geometriekorrekturbereich festgestellt, zu welchem er gehört, und dann aus der Geometriekorrekturtabelle die Positionsabweichung  $\Delta x$  und  $\Delta y$  für den betreffenden Geometriekorrekturbereich entnommen. Die eigentliche Korrektur erfolgt dann in an sich bekannter Weise dadurch, dass der Messwert des betreffenden Bildpunkts durch den Messwert des um die Positionsabweichung versetzten Bildpunkts (bzw. bei nicht ganzzahligen Pixel-Abständen eines aus den Umgebungspunkten interpolierten Wertes) ersetzt wird.

Bereich Nr.:	Bildpunkte:	$\Delta x$ (in Pixel):	$\Delta y$ (in Pixel):
1	x1...x8, y1...y8	3,25	- 5.75
2	x9...x16, y1...y8	3.2	- 5.7
u.s.w.	u.s.w.	u.s.w.	u.s.w.

Tabelle 3

Nach der geometrischen Entzerrung des Messobjekts erfolgen die nachstehend erläuterten weiteren Korrekturmassnahmen, welche alle für jeden einzelnen Spektralkanal und jeweils in jedem Spektralkanal separat durchgeführt werden.

Eine erste wichtige Korrekturmassnahme besteht in einer Kontrast-Korrektur. Bedingt durch Eigenschaften realer (d.h. nicht-idealer) Objektive, Filter, Abschlussfenster des Bildsensors etc. liefert jeder Bildpunkt des Messobjekts auch einen nicht vernachlässigbaren Beitrag zur Helligkeit aller anderen Bildpunkte. Diese Beiträge sind einerseits abstandsabhängig und andererseits lageabhängig und insgesamt so gross, dass die geforderte Messgenauigkeit ( $< 1 \text{ dL}^*$ ) nicht erreichbar ist. ( $\text{dL}^*$  ist die Einheit des Helligkeitsfehlers im CIE- $L^*a^*b^*$  System.) Hier setzt nun die Kontrast-Korrektur ein.

Die Kontrast-Korrektur umfasst mindestens eine sog. Streulicht-Korrektur, bei der für jeden Bildpunkt der (abstandsabhängige) Streulichteinfluss der übrigen Bildpunkte auf den betreffenden Bildpunkt abgezogen wird. Der dafür (nach konventionellen Methoden) erforderliche Rechenaufwand wäre enorm und unpraktikabel (bei angenommenen 300'000 Bildpunkten 90 Milliarden Multiplikationen und ebenso viele Additionen sowie die einmalige Bestimmung der 90 Milliarden Multiplikationsfaktoren). Es wird daher gemäss einem wesentlichen Aspekt der Erfindung für die Streulicht-Korrektur nur ein verhältnismässig kleiner Umgebungsbereich (z.B. 16x16 Pi-

xel) des jeweiligen Bildpunkts herangezogen und die Korrektur nur in einem inneren Kernbereich (z.B. 8x8 Pixel) dieses Umgebungsbereichs mit voller Auflösung durchgeführt. Ausserhalb dieses Bereichs erfolgt die Korrektur mit binär abnehmender Auflösung. Näheres ist weiter unten noch ausgeführt.

5

Vorzugsweise umfasst die Kontrast-Korrektur auch noch eine (vorangehende) sog. Reflex-Korrektur. Bei dieser - eine spezielle Form der Streulicht-Korrektur darstellenden - Korrekturmassnahme werden insbesondere vom Kamera-Objektiv erzeugte, punktsymmetrische Reflexionsbilder ("Geister-Bilder") von den Messdaten des Messobjekts abgezogen. Die (hauptsächlich lageabhängige) Reflex-Korrektur erfolgt anhand von aus Test-Bildern ermittelten Reflexkorrekturkoeffizienten und wird ebenfalls weiter unten noch näher erläutert. Die Reflex-Korrektur wird vor der Streulicht-Korrektur durchgeführt.

15 Weissnormalisierung:

Eine weitere wichtige Korrekturmassnahme besteht in einer Weissnormalisierung. Auch wenn die Bildausleuchtung des Messobjekts möglichst konstant und homogen erfolgt, ist zur exakten Remissionsmessung eine an sich bekannte Weissnormalisierung mit Hilfe eines Weissreferenzbildes erforderlich. Als Weissreferenzbild wird die mit dem Bildsensor 22 gemachte, wie vorstehend erläutert Streulicht-korrigierte und abgespeicherte Aufnahme (gemessene Remissionswerte) eines homogen weissen (körperlichen) Bildes mit (z.B. mittels eines separaten Spektralfotometers ermittelten) bekannten Referenz-Remissionswerten in jedem Spektralkanal verstanden. Das homogen weisse körperliche Bild kann als Bestandteil der Messvorrichtung ausgebildet sein und in der Ebene des Messobjekts in den Messstrahlengang einbringbar bzw. wieder aus diesem entfernbar angeordnet sein.

Zur Weissnormalisierung wird für jedes Bildelement (in jedem Spektralkanal) der Quotient des Remissionswerts des Messobjekts durch den entsprechenden (abgespeicherten) Remissionswert des Weissreferenzbilds berechnet. Das Ergebnis sind normalisierte Remissionswerte für jedes Bildelement in jedem Farbkanal. Absolute Remissionswerte erhält man durch Multiplikation der so normalisierten Remissionswerte mit den entsprechenden (bekannten) Referenz-Remissionswerten (absolute Weiss-Kalibrierungswerte) des homogenen weissen (körperlichen) Bilds. Die Weissnormalisierung ist an sich eine bekannte Korrekturmassnahme und bedarf deshalb keiner näheren Erläuterung.

#### Rand-Weissnormalisierung:

- Ein weiterer wichtiger Korrekturschritt nach der Kontrast-Korrektur bzw. nach der Weissnormalisierung besteht in einer sog. Rand-Weiss-Normalisierung. Diese hat zum Ziel, die in der Praxis stets vorhandenen integralen Beleuchtungsschwankungen von Messobjektbelichtung zu Messobjektbelichtung zu kompensieren. Herangezogen wird dazu ein definierter Randbereich des schon im Zusammenhang mit der Weissnormalisierung erwähnten homogen weissen (körperlichen) Bilds oder eine entsprechende homogen weisse Objekt-Maske mit vorzugsweise gleichem Weiss-Ton wie das Bild. Alternativ kann ein das Messobjekt abschliessender weisser Randbereich desselben herangezogen werden. Falls der Randbereich des homogen weissen körperlichen Bilds verwendet wird, kann dieser gleichzeitig als Objekt-Maske dienen.
- Aus den aktuell gemessenen Remissionswerten der zum herangezogenen Randbereich gehörenden Bildelemente (Pixel) wird die aktuelle mittlere Helligkeit (Mittelwert der Remissionswerte) des Randbereichs bestimmt. Ferner wird (aus den abgespeicherten Daten) die entsprechende mittlere Helligkeit für einen korrespondierenden Randbereich des Weissreferenzbilds bestimmt. Der Quotient der mittleren Helligkeiten des Randbereichs des Weissreferenzbilds und des aktuell gemessenen Randbereichs wird als Korrekturfaktor verwendet, mit welchem bei der Rand-Weiss-Normalisierung die Messobjekt-Messdaten multipliziert werden, so dass die mittlere Rand-Weiss-Helligkeit der aktuellen Messung nach der Rand-Weiss-Normalisierung mit derjenigen des Weissreferenzbilds übereinstimmt. Durch die Rand-Weiss-Normalisierung wird die mittlere Helligkeit der Rand-Weiss-Bereiche auf den Weiss-Kalibrierungswert gehoben bzw. gesenkt, und integrale Beleuchtungsschwankungen bei den einzelnen Messobjektbelichtungen werden auf diese Weise kompensiert.

- Die so korrigierten Bilddaten können dann in beliebiger Weise ausgewertet bzw. weiter verarbeitet werden. Insbesondere können daraus in an sich bekannter Weise Farbmasszahlen der einzelnen Bildpunkte des Messobjekts errechnet und z.B. zur Steuerung einer Druckmaschine herangezogen werden.

#### Reflexkorrektur:

- Wie schon erwähnt, erzeugt die Abbildungsoptik, speziell das Objektiv der CCD-Kamera, ein Reflexionsbild, welches im allgemeinen bezüglich der optischen Achse

bzw. bezüglich des Bildmittelpunkts punktsymmetrisch zum eigentlichen Bildinhalt liegt. Das Reflexionsbild ist zwar relativ lichtschwach (Größenordnung 0,2% der Helligkeit des Ausgangsbilds), aber doch deutlich feststellbar. Ausserdem ist das Reflexionsbild unscharf. Je nach Zentrierung der Linsen bzw. Objektive des Abbildungssystems kann das Symmetriezentrum auch leicht ausserhalb des Bildmittelpunkts liegen und ferner auch das Reflexionsbild etwas kleiner oder auch etwas grösser als das Ausgangsbild sein. In Fig. 4 ist die mit der Messvorrichtung erzeugte Aufnahme eines Messobjekts dargestellt, welches ein einzelnes helles Dreieck 340 aufweist, sonst aber überall schwarz ist. Der Bildmittelpunkt ist mit 341 bezeichnet. Wie man erkennt, enthält die Aufnahme ein Reflexionsbild 342, das bezüglich eines hier etwas neben dem Bildmittelpunkt 341 liegenden Symmetriezentrums 343 punktsymmetrisch zum Dreieck 340 liegt. Im gewählten Beispiel ist das Reflexionsbild 342 etwa gleich gross wie das Dreieck 340, die Vergrösserung beträgt also 1,0. Das Reflexionsbild 342 ist relativ unscharf, was in der Fig. 4 durch die dreifache und gestrichelte Darstellung angedeutet ist. Die Helligkeit des Reflexionsbilds 342 beträgt etwa 0,2% der Helligkeit des Dreiecks 340.

Messungen an verschiedenen Testbildern der in Figur 4 gezeigten Art haben ergeben, dass (für eine gegebene Messvorrichtung) die Helligkeit des Reflexionsbilds nur geringfügig abstandsabhängig ist und die Abstandsabhängigkeit mit für die Praxis ausreichender Genauigkeit linear angenähert werden kann. Beispielsweise beträgt die Helligkeit des Reflexionsbilds in den vom Symmetriezentrum entferntesten Bildpunkten ca. 0,25% und in der Nähe des Symmetriezentrums ca. 0,2% der Helligkeit der entsprechenden Bildpunkte des Originalbilds. Die Unschärfe des Reflexionsbilds entspricht einer Tiefpassfilterung mit etwa +/- 56 bis 64 Pixel Breite.

Zur Vorbereitung der Reflexionskorrektur werden empirisch durch Ausmessung mehrerer Testbilder die Lage des Symmetriezentrums 343 des Reflexionsbilds sowie die relativen Helligkeiten des Reflexionsbilds im zentralen und im peripheren Bildbereich und ein eventueller Vergrösserungs- bzw. Verkleinerungsfaktor als Korrektur-Parameter ermittelt.

Mit diesen empirischen Korrektur-Parametern wird dann die Reflex-Korrektur so durchgeführt, dass aus dem gemessenen Bild durch Spiegelung um das Symmetriezentrum und Tiefpassfiltrierung ("Verunschärfung bzw. "Verschmierung), ggf. Vergrösserung bzw. Verkleinerung sowie (linear zwischen den Extremwerten interpolierte) abstandsabhängige Reduktion der Helligkeiten ein künstliches Reflexionsbild

erzeugt und dieses dann vom Ausgangsbild abgezogen wird. Die Fig. 5 verdeutlicht dies. Das durch die unkorrigierten Messdaten dargestellte Bild ist mit 350, das berechnete "künstliche" Reflexionsbild mit 351 und das Reflex-korrigierte Bild mit 352 bezeichnet. Die Tiefpassfiltrierung erfolgt in an sich bekannter Weise durch laufende  
5 Mittelwertbildung über die jeweils ca.  $\pm (64/2)$  benachbarten Bildpunkte (in beiden Dimensionen). Die Spiegelung und Vergrößerung/Verkleinerung erfolgt nach den an sich bekannten Methoden der Bildverarbeitung durch Koordinatentransformationen.

Die gemäss Vorstehendem ermittelten Korrektur-Parameter sind erste Näherungen  
10 und ergeben in der Regel noch keine optimale Korrektur. In der Praxis müssen die Korrektur-Parameter ein bis mehrere mal iterativ angepasst werden, bis die Reflex-Korrektur befriedigende Ergebnisse liefert (Überprüfung durch Anzeige der Resthelligkeiten bzw. Restfehler). Wenn jedoch die optimalen Korrektur-Parameter einmal gefunden sind, können sie (für die gegebene Messvorrichtung) unverändert beibe-  
15 halten werden.

Die vorstehend beschriebene Reflex-Korrektur ist relativ rechenaufwendig. Gemäss einem wichtigen Aspekt der Erfindung kann der Aufwand dadurch verringert werden, dass die Berechnung des künstlichen Reflexionsbilds mit geringerer Auflösung er-  
20 folgt. Welche Auflösung den idealen Kompromiss zwischen Rechenaufwand und Korrekturgenauigkeit ergibt, muss durch Ausprobieren herausgefunden werden. Bei einer praktischen Realisation der Messvorrichtung hat sich eine Auflösung von  $1/8$  der Auflösung der vollen Auflösung (des unkorrigierten Bilds) als geeignet erwiesen, wodurch der Rechenaufwand um den Faktor 64 sank. Die Berechnung von Hilfsbil-  
25 dern mit gröberer Auflösung erfolgt auf dieselbe Art und Weise wie weiter unten im Zusammenhang mit der Streulicht-Korrektur beschrieben.

#### Streulichtkorrektur:

30 Die Streulicht-Korrektur zieht für jeden Bildpunkt den abstandsabhängigen Helligkeitsbeitrag aller den Bildpunkt umgebenden Bildpunkte vom Helligkeitswert (Remissionswert) des betreffenden Bildpunkts ab. Der von einem Bildpunkt  $i$  von einem Bildpunkt  $j$  empfangene Helligkeitsbeitrag  $\Delta R_{ij}$  berechnet sich zu  $\Delta R_{ij} = k_{ij} * R_j$ . Dabei ist  $R_j$  der Remissionswert des Bildpunkts  $j$  und  $k_{ij}$  ein vom Abstand zwischen  
35 den Bildpunkten  $i$  und  $j$  abhängiger Koeffizient, der natürlich vorher ermittelt worden sein muss. Für eine Anordnung von  $N*M$  Bildpunkten, die von 1 bis  $N*M$  durchnu-

meriert seien, berechnet sich für jeden Bildpunkt  $i$  der Beitrag der Umgebungspunkte wie folgt:

$$\Delta R_i = \sum_{j=1}^{N \cdot M} k_{i,j} * R_j \quad (\text{Formel 1})$$

5

Der streulichtkorrigierte Remissionswert  $R'_i$  beträgt  $R_i - \Delta R_i$ . Wie man leicht erkennt, sind zur Berechnung der Korrekturen  $(N \cdot M)^2$  Koeffizienten und dementsprechend viele Multiplikationen und Additionen erforderlich. Bei 300'000 Bildpunkten wäre, wie schon erwähnt, der dafür erforderliche Rechenaufwand gigantisch und völlig unpraktikabel.

10

Erfindungsgemäss wird nun so vorgegangen, dass jeweils nur für einen relativ kleinen Bildbereich (typisch  $16 \cdot 16$  Pixel) und innerhalb desselben auch nur für einen noch kleineren Kernbereich (typisch  $8 \cdot 8$  Pixel) eine Korrektur mit voller Auflösung erfolgt. Ausserhalb des genannten Bildbereichs erfolgt die Korrektur mit vorzugsweise binär gestufter, mit zunehmender Entfernung geringerer Auflösung. Selbstverständlich kann auch eine andere als binäre Abstufung der Auflösung gewählt werden.

15

Dafür werden aus dem Bild mit voller Auflösung (Rohmessdaten bzw. bereits Reflexkorrigierte Messdaten) z.B. fünf Hilfsbilder mit zum Beispiel binär abgestufter Auflösung mit festem Bezug zum Bildrand berechnet. Das durch die Rohdaten bzw. Reflexkorrigierten Messdaten definierte Bild mit der vollen Auflösung ist im folgenden als Ausgangsbild bezeichnet. Die Hilfsbilder haben  $1/2$ ,  $1/4$ ,  $1/8$ ,  $1/16$  und  $1/32$  der Auflösung des Ausgangsbilds. Die Korrekturen werden aus dem Ausgangsbild und den Hilfsbildern ermittelt. Zur Berechnung eines Hilfsbilds mit der nächstniedrigeren (halben) Auflösung werden in an sich bekannter Weise jeweils 4 benachbarte Bildpunkte zusammengefasst, wobei der Mittelwert der Remissionen dieser 4 Bildpunkte den Remissionswert des entsprechenden Bildpunkts des gröberen Hilfsbilds darstellt.

20

25

Für das folgende wird zur Illustration rein beispielsweise für das Ausgangsbild eine (durch den Bildsensor gegebene) höchste Auflösung von  $480 \cdot 640$  entsprechend 307'200 Bildpunkten zugrundegelegt. Entsprechend weisen dann die fünf Hilfsbilder Auflösungen von  $240 \cdot 320$  (76'800 Bildpunkte),  $120 \cdot 160$  (19'200 Bildpunkte),  $60 \cdot 80$  (4800 Bildpunkte),  $30 \cdot 40$  (1200 Bildpunkte) und  $15 \cdot 20$  (300 Bildpunkte) auf.

30

35

Nun werden jeweils zum Beispiel  $8 \cdot 8$  Pixel umfassende Kernbereiche so festgelegt, dass sie einerseits das gesamte Bild (höchster Auflösung) überlappungsfrei und lück-

kenlos abdecken und anderseits in die Raster der Hilfsbilder mit (hier binär) abgestufter Auflösung passen. Die Positionen bzw. Koordinaten (z.B. eines Eckpunkts) der Kernbereiche bezüglich der Raster des Bilds mit voller Auflösung und jedes Hilfsbilds werden gespeichert. Die Kernbereiche decken sich mit den Bildpunkten des  
 5 Hilfsbilds mit 1/8 Auflösung.

Gemäss der Erfindung wird die Streulicht-Korrektur für jede Auflösung separat berechnet. Für das Ausgangsbild mit der vollen Auflösung und die Hilfsbilder mit den binär abgestuften Auflösungen werden (für jeden Bildpunkt des Ausgangsbilds) sechs  
 10 Streulichtbeiträge von definierten Auswertungsbereichen berechnet. Die sechs Streulichtbeiträge werden zu einem Gesamt-Streulichtbeitrag aufaddiert und letzterer schliesslich von den Rohdaten der einzelnen Bildpunkte subtrahiert.

Die folgenden Operationen beziehen sich jeweils auf einen 8\*8-Kernbereich und  
 15 werden für alle Kernbereiche (sequentiell) durchgeführt.

Für die Berechnung der Streulichtkorrektur eines beliebigen Bildpunkts des Ausgangsbilds mit der vollen Auflösung wird zunächst (aus den zuvor definierten Kernbereichen) derjenige 8\*8-Kernbereich KB bestimmt, in welchem der zu korrigierende  
 20 Bildpunkt liegt. Anschliessend wird für diesen Kernbereich für das Ausgangsbild und die fünf Hilfsbilder mit binär abgestufter Auflösung je ein Auswertungsbereich  $AB_1$  -  $AB_6$  festgelegt, der einerseits den Kernbereich KB abdeckt und anderseits mit dem Raster des jeweils gröberen Hilfsbilds übereinstimmt, wobei sich die Bereichsgrenzen mit den Bildelementgrenzen gleicher Auflösung decken müssen. Dadurch können die  
 25 gleichen Hilfsbilder abgestufter Auflösung für alle Bildpunkte des Bilds verwendet werden. Eine mögliche beispielsweise Festlegung der sechs Auswertungsbereiche ist in den Figuren 6 und 6a dargestellt. Der äusserste Auswertungsbereich  $AB_6$  bedeckt das gesamte Hilfsbild mit 1/32 Auflösung (Fig. 6). Die innersten fünf Auswertungsbereiche  $AB_1$  -  $AB_5$  sind deutlich kleiner (Fig. 6a). Die nachstehende Tabelle 4 fasst  
 30 die charakteristischen Daten der einzelnen (beispielsweisen) Bereiche zusammen:

Bereich	Auflösung	Dimension	Anzahl Elemente
Kernbereich KB	1/1	8*8	64
Auswertungsbereich 1	1/1	16*16	256
Auswertungsbereich 2	1/2	12*12	144
Auswertungsbereich 3	1/4	10*10	100
Auswertungsbereich 4	1/8	8*8	64

- 20 -

Auswertungsbereich 5	1/16	8*8	64
Auswertungsbereich 6	1/32	15*20	300

Tabelle 4

Die Festlegung der Dimensionen der Auswertungsbereiche erfolgt empirisch, so dass sich eine genügende Streulichtkorrektur ergibt. Je grösser die Auswertungsbereiche mit höherer Auflösung gewählt werden, desto besser ist die Korrektur, wobei aber gleichzeitig auch der Berechnungsaufwand steigt. Die beispielsweise Dimensionierung gemäss Tabelle 4 liefert die erforderliche Korrekturgenauigkeit bei vertretbarem Rechenaufwand.

Die relativen Lagen des Kernbereichs und der Auswertungsbereiche in den jeweils grösseren Auswertungsbereichen ändert sich natürlich je nach dem, wo der Kernbereich im Bild bzw. äussersten Auswertungsbereich liegt. Massgebend ist die Bedingung, dass die Bereichsgrenzen mit dem Raster des jeweils gröberen Hilfsbilds übereinstimmen und sich die Bereichsgrenzen mit den Bildelementgrenzen gleicher Auflösung decken müssen. Mit dieser Bedingung (und den einmal festgelegten Dimensionen) können die Auflösungsbereiche - abgesehen von gleichwertigen symmetrischen Lösungen - eindeutig festgelegt (berechnet) und abgespeichert werden.

Streulichtkorrektur eines Kernbereichs von 8\*8 Pixel:

Beginnend mit der grössten Bildauflösung (15\*20) werden nun die Streulichtbeiträge der Bildpunkte des grössten Auswertungsbereichs AB<sub>6</sub> auf die Bildpunkte des nächst inneren Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub> berechnet (vgl. auch Fig. 6). Da im Auswertungsbereich AB<sub>5</sub> insgesamt 16 Bildpunkte des Auswertungsbereichs AB<sub>6</sub> liegen, sind für die Berechnung der Streulichtanteile für den aktuellen Auswertungsbereich AB<sub>5</sub>  $16 \cdot (300 - 16) = 4544$  Korrektur-Koeffizienten erforderlich, für das gesamte Hilfsbild mit 1/32 Auflösung sind es  $300 \cdot 300 = 90'000$  Koeffizienten. Die Streulichtbeiträge des Auswertungsbereichs AB<sub>6</sub> werden zwischengespeichert.

Zudem werden die Hilfsbilddaten des Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub> in einen Datenpuffer kopiert und von diesen Daten die Streulichtbeiträge des ringförmigen Auswertungsbereichs AB<sub>6</sub> subtrahiert. Dies erfolgt in Vorbereitung der Streulichtberechnung für den nächst inneren Auswertungsbereich, damit die vom Streulicht des ringförmigen Aus-



wertungsbereichs AB<sub>6</sub> befreiten Werte zur Verfügung stehen, denn nur diese Werte erzeugen einen weiteren Streulichtanteil für die folgenden Auswertungsbereiche.

5 Nun werden in analoger Weise die Streulichtbeiträge der Bildpunkte des bereits von den Streulichtbeiträgen des Auswertungsbereichs AB<sub>6</sub> befreiten Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub> (Daten aus dem Datenpuffer) auf die Bildpunkte des nächst inneren Auswertungsbereichs AB<sub>4</sub> berechnet. Im Auswertungsbereich AB<sub>4</sub> liegen 16 Bildpunkte des Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub>, daher sind für die Berechnung  $16 \cdot (64 - 16) = 768$  Korrektur-Koeffizienten erforderlich, für den gesamten Auswertungsbereich AB<sub>5</sub> sind es  
10  $64 \cdot 64 = 4096$  Koeffizienten. Die Streulichtbeiträge des Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub> werden zwischengespeichert, und die Hilfsbilddaten des nächst inneren Auswertungsbereichs AB<sub>4</sub> werden in einen weiteren Datenpuffer kopiert. Ferner werden von diesen Hilfsbilddaten in analoger Weise die Streulichtbeiträge des ringförmigen Auswertungsbereichs AB<sub>5</sub> subtrahiert, so dass für den folgenden Schritt wiederum streulichtbereinigte Daten zur Verfügung stehen.  
15

In analoger Weise werden fortlaufend die Streulichtbeiträge der Bildpunkte der (bereits streulichtbereinigten) Auswertungsbereiche AB<sub>4</sub>, AB<sub>3</sub>, AB<sub>2</sub> und AB<sub>1</sub> auf die Bildpunkte der jeweils nächst inneren Auswertungsbereiche AB<sub>3</sub>, AB<sub>2</sub>, AB<sub>1</sub> und  
20 den der  $8 \cdot 8$  Bildpunkte des Kernbereichs KB berechnet und zwischengespeichert. Dazu sind, wie anhand der Fig. 6a nachgezählt werden kann, 975, 2304, 5120 und 16384 bzw. 4096, 10000, 20736 und 65536 Korrektur-Koeffizienten erforderlich. (Mit Ausnahme des Kernbereichs wird für jeden Auswertungsbereich jeweils nur der Einfluss des umgebenden Ringbereichs auf den inneren Zentralbereich berechnet -  
25 vgl. auch Fig. 6.)

Nach Durchführung dieser Berechnungen liegen für alle  $8 \cdot 8$  Bildpunkte des Kernbereichs jeweils die sechs Streulichtbeiträge der Auswertungsbereiche AB<sub>1</sub> - AB<sub>6</sub> vor. Diese sechs Streulichtbeiträge werden für jeden Bildpunkt des Kernbereichs KB zu  
30 einem Gesamt-Streulichtbeitrag aufaddiert, wobei der Streulichtbeitrag jedes Bildpunkts jeweils an vier Bildpunkte des Hilfsbilds nächsthöherer Auflösung übertragen wird. Der Gesamt-Streulichtbeitrag (oder -anteil) wird dann vom (ggf. vorher Reflex-korrigierten) Remissionswert des jeweiligen Bildpunkts des Kernbereichs abgezogen.

35 Streulichtkorrektur des ganzen Bilds:

- Für die Streulichtkorrektur der übrigen Bildpunkte des Ausgangsbilds werden dieselben Berechnungen für alle übrigen Kernbereiche durchgeführt. Dabei werden gemäss einem weiteren wichtigen Gedanken der Erfindung immer dieselben (im hier beschriebenen Ausführungsbeispiel insgesamt 194464) Korrektur-Koeffizienten verwendet. Für jeden Kernbereich ist natürlich tatsächlich immer nur eine Teilmenge (hier z.B. 30095) aus den insgesamt 194464 Korrektur-Koeffizienten erforderlich. Die für jeden Kernbereich effektiv benutzten Korrektur-Koeffizienten sind durch die relativen Positionen des Kernbereichs und der Auswertungsbereiche festgelegt.
- 10 Wie die vorstehenden Zahlenbeispiele verdeutlichen, ist der Rechenaufwand bei der erfindungsgemässen Streulicht-Korrektur um Grössenordnungen geringer als bei der klassischen Vorgehensweise. Die Streulicht-Korrektur wird auf diese Weise überhaupt erst praktisch machbar.

15 Streulichtkorrektur einzelner Bildbereiche:

- In praktischen Anwendungen interessieren oft nur die Spektren oder Farbmasszahlen aus bestimmten Bildbereichen. In diesen Fällen genügt eine Streulichtkorrektur für die Bildpunkte dieses bzw. dieser Bildbereiche. Es werden daher die Streulichtkorrekturen nur für diejenigen Kernbereiche berechnet, die mindestens einen Bildpunkt der interessierenden Bildbereiche enthalten.
- 20

Bestimmung der Streulichtkorrekturkoeffizienten:

- 25 Im folgenden wird die Bestimmung der für die Streulicht-Korrektur erforderlichen Korrektur-Koeffizienten erläutert.

- Die in der weiter oben stehenden Formel 1 verwendeten  $(N \cdot M)^2$  Korrektur-Koeffizienten  $k_{ij}$  lassen sich als Koeffizienten-Matrix organisieren. Wenn anderseits  $(s_{ij})$  eine Streulichtkoeffizientenmatrix darstellt, deren Elemente  $s_{ij}$  den Streulichteinfluss  $\Delta R_{ij}$  jedes einzelnen Bildpunkts  $i$  auf jeden einzelnen Bildpunkt  $j$  beschreiben, so dass die Formel  $\Delta R_{ij} = s_{ij} \cdot R_i$  gilt, dann ist die Korrektur-Koeffizientenmatrix offensichtlich die inverse Matrix von  $(s_{ij})$ . Wenn die Elemente der Streulichtkoeffizientenmatrix  $(s_{ij})$  bestimmt sind, lassen sich daher daraus durch Invertierung die Elemente der Korrektur-Koeffizientenmatrix berechnen.
- 30
- 35

Die Elemente der Streulichtkoeffizientenmatrix ( $s_{ij}$ ) lassen sich durch Streulichtmessungen an Testbildern bestimmen. Prinzipiell kann dazu wie folgt vorgegangen werden: Für einen Bildpunktbereich von beispielsweise  $16 \times 16$  Bildpunkten werden Testbilder mit jeweils nur einem einzigen hell weissen Bildpunkt verwendet, alle anderen Bildpunkte sind schwarz. Gemessen wird die Remission  $R_i$  des einen weissen Punkts und die durch den Streulichteinfluss des einen weissen Punkts erzeugten Remissionen  $\Delta R_{ij}$  aller übrigen Bildpunkte. Die Messwerte werden dann in die Streulicht-Matrizen-Gleichung eingesetzt und daraus die Streulichtkoeffizienten  $s_{ij}$  als Unbekannte berechnet.

10

Für die eindeutige Bestimmung der Elemente einer Streulichtkoeffizientenmatrix sind genauso viele unabhängige Messungen wie die Anzahl der unabhängigen Matrix-Elemente erforderlich. Für die weiter oben erläuterten sechs Korrektur-Koeffizienten-Matrizen der sechs Auflösungsstufen (die sich ja als Inverse zu entsprechenden sechs Streulichtkoeffizientenmatrizen berechnen lassen) mit insgesamt 194464 Koeffizienten wären entsprechend mindestens 194464 Messvorgänge erforderlich. Dies ist natürlich nicht praktikabel. Ausserdem lassen sich die extrem geringen Streulichtbeiträge einzelner Bildpunkte nicht genügend präzise messen.

20

Um den Aufwand zur Bestimmung der Korrektur-Koeffizienten zu reduzieren, wird von der Tatsache Gebrauch gemacht, dass der Streulichteinfluss im Rahmen der hier erforderlichen Genauigkeit nicht ortsabhängig sondern nur abstandsabhängig ist. Erfindungsgemäss wird wie folgt vorgegangen:

25

Es werden z.B. acht Testbilder mit speziellen Streulichtelementen angefertigt und mit der Messvorrichtung vermessen (ausgewertet). Jedes Streulichtelement besteht (ähnlich den Kalibrierungselementen) aus einem einzigen weissen Kreisring. Die (mittleren) Radien und Ringbreiten der Streulichtelemente sind für jedes Testbild unterschiedlich. Insgesamt sind acht verschieden grosse Streulichtelemente vorgesehen, deren mittlere Radien beispielsweise rund 2, 4, 8, 16, 25, 50, 100 und 200 Pixel betragen. Die Ringbreiten variieren von ca. 1 Pixel beim kleinsten bis zu etwa 40 Pixel beim grössten Ring. Jedes Testbild enthält vorzugsweise mehrere gleiche Streulichtelemente, um mehrere Messresultate zu erhalten und den Messfehler auf diese Weise reduzieren zu können. Insbesondere die kleinsten Streulichtelemente sind insofern etwas kritisch, als das Messzentrum (Pixel) nicht immer genau in die Kreisringmitte fällt. Es werden daher vorzugsweise auf diesen Testbildern Gruppen von Streulichtelementen vorgesehen, wobei die Elemente einer Gruppe bezüglich des Pixel-Rasters

35

jeweils um  $\frac{1}{2}$  Pixel oder  $\frac{1}{4}$  Pixel versetzt sind. Auf diese Weise liegt mindestens in einem Streulichtelement der Gruppe immer ein Pixel genügend genau im Zentrum des Streulichtelements. Verwendet werden dann die Messwerte aus diesem Streulichtelement (erkennbar am geringsten Streulicht).

5

Die Fig. 8 zeigt ein Testbild mit einem einzigen Streulichtelement  $SE_8$ ; die Fig. 8a zeigt das Streulichtelement  $SE_8$  in vergrößerter Darstellung.

10 Gemessen wird, wie schon erwähnt, das Streulicht im Zentrum der Streulichtelemente. Das gemessene Streulicht wird jeweils auf 1 Pixel normalisiert (gemessene Remission dividiert durch die Ringfläche in Pixel-Einheiten). Der Quotient normalisiertes Streulicht durch Helligkeit der weissen Pixel ergibt den relativen Streulichteinfluss und damit diejenigen Koeffizienten der Streulicht-Matrix, die für alle diejenigen Bildpunktpaare gelten, die um den (mittleren) Ringradius des gemessenen Streulichtelements von einander entfernt sind.

15

Anhand zahlreicher Testmessungen mit verschiedenen grossen Streulichtelementen konnte festgestellt werden, dass der Streulichteinfluss im doppelt logarithmischen Massstab zumindest abschnittsweise und auch insgesamt angenähert linear mit der Entfernung abnimmt. Die Fig. 9 zeigt einen beispielsweise, anhand von 8 Streulichtelementen ausgemessenen Zusammenhang zwischen Streulicht und Bildpunkt-  
20 stand grafisch in doppelt logarithmischer Skalierung. Die Abszisse gibt den Abstand in Pixel-Einheiten an, die Ordinate den negativen Logarithmus des relativen Streulichteinflusses bzw. des Streulichtkoeffizienten. Beispielsweise beträgt der Streulichtkoeffizient bei einem Abstand von rund 50 Pixeln  $10^{-5.993}$ . Bei einem Abstand von  
25 rund 2 Pixeln beträgt der Streulichtkoeffizient  $10^{-1.564}$ , ist also bereits um über 4 Zehnerpotenzen grösser!

Die anhand der 8 (oder mehr) Streulichtelemente gemessenen 8 (oder mehr) Streulichtkoeffizienten für durch die Ringradien definierte 8 (oder mehr) Pixelabstände  
30 können nun als Stützstellen für eine stückweise lineare Interpolation verwendet werden. Für jede Auflösungsstufe sind die Abstände der möglichen Bildpunkt-Paarungen bekannt (im hier gewählten Beispiel insgesamt 194464 Paarungen). Durch die erwähnte Interpolation können für jeden vorkommenden Pixel-Abstand die zugehörigen Streulichtkoeffizienten mit ausreichender Genauigkeit errechnet werden. Für  
35 jede Auflösungsstufe ergibt sich so eine Streukoeffizienten-Matrix der Dimensionen 256\*256, 144\*144, 100\*100, 64\*64, 64\*64 und 300\*300, insgesamt also 194464

Streulichtkoeffizienten, von denen natürlich sehr viele gleich sind, weil viele Bildpunkt-Paarungen denselben Pixel-Abstand ergeben.

Die so berechneten sechs Streulichtkoeffizienten-Matrizen werden nun invertiert und  
 5 ergeben damit die sechs Korrektur-Koeffizienten-Matrizen. Diese werden noch mit dem jeweils zugeordneten Kalibrierungsfaktor gemäss den vorstehenden Erläuterungen multipliziert und stehen dann für die Berechnung der Streulicht-Korrektur zur Verfügung. Unter der Voraussetzung, dass die Berechnungsroutinen in einer leistungsfähigen Programmiersprache, beispielsweise etwa C++, programmiert sind,  
 10 lässt sich die Berechnung der Korrektur-Koeffizienten-Matrizen anhand der Messdaten der Testbilder auf jedem durchschnittlichen Büro-Rechner in wenigen Sekunden durchführen.

Kalibrierung der Streulichtkorrektur:

15 Die Streulicht-Korrektur kann noch optimiert werden, wenn gemäss einem weiteren wichtigen Aspekt der Erfindung eine Kalibrierung der Streulicht-Korrektur vorgenommen wird, deren Ziel es ist, den mittleren quadratischen Restfehler der Korrektur zu minimieren. Unter Restfehler wird die in einem Bildpunkt nach der Streulicht-  
 20 Korrektur noch vorhandene Helligkeitsdifferenz (zum theoretisch erwarteten Wert) verstanden. Zum Beispiel sollte in einem schwarzen Bildbereich die gemessene Helligkeit (nach der Streulicht-Korrektur) eigentlich 0 sein. Bei ungenügend genauer Korrektur des Streulichts wird aber noch eine (sehr geringe) Resthelligkeit gemessen, welche den Restfehler für den betreffenden Bildbereich darstellt.

25 Die Kalibrierung der Streulicht-Korrektur besteht im wesentlichen darin, dass die Streulichtbeiträge der sechs Auswertungsbereiche mit (in der Regel verschiedenen) Gewichten bewertet und die gewichtete Summe (anstelle der normalen ungewichteten Summe) der einzelnen Streulichtbeiträge vom Remissionswert des Bildpunkts abgezogen wird. Dies kann durch die folgende Formel 2 dargestellt werden:  
 30

$$\Delta R = G_1 * \Delta R_{AB1} + G_2 * \Delta R_{AB2} + G_3 * \Delta R_{AB3} + G_4 * \Delta R_{AB4} + G_5 * \Delta R_{AB5} + G_6 * \Delta R_{AB6}$$

Darin sind  $\Delta R$  die Gesamt-Streulicht-Korrektur eines Bildpunkts,  $\Delta R_{AB1} \dots \Delta R_{AB6}$   
 35 die einzelnen Streulicht-Korrekturbeiträge der einzelnen Auswertungsbereiche  $AB_1 \dots AB_6$  und  $G_1 \dots G_6$  sechs zuvor einmalig bestimmte Gewichts- oder Kalibrierungsfaktoren.

In der Praxis werden nicht die Streulicht-Korrekturbeiträge gewichtet, sondern die für ihre Berechnung herangezogenen Korrektur-Koeffizienten (der jeweiligen Auflösungsstufe) mit dem der jeweiligen Auflösungsstufe zugeordneten Kalibrierungsfaktor multipliziert, beispielsweise also die 65536 Korrektur-Koeffizienten der Auflösungsstufe 1/1 mit dem Kalibrierungsfaktor  $G_1$ , die 20736 Koeffizienten der Auflösungsstufe 1/2 mit dem Kalibrierungsfaktor  $G_2$ , u.s.f. Wegen der Linearität der diversen Rechenoperationen liefert dies dasselbe Ergebnis, braucht aber nur einmal durchgeführt zu werden und ist deshalb insgesamt weniger aufwendig.

Die Bestimmung der Kalibrierungsfaktoren erfolgt durch Ausmessung und Auswertung von Testbildern mit geeigneten Bildmustern. Vorzugsweise sind die Testbilder mit speziellen Kalibrierungselementen versehen. Für jede Auflösung ist ein eigenes Testbild mit einem auf die Auflösung abgestimmten Kalibrierungselement vorgesehen. Obwohl die Kalibrierungselemente im Prinzip beliebig ausgebildet sein können, empfiehlt es sich, die Kalibrierungselemente den Auswertungsbereichen nachzubilden, um die Unabhängigkeit der Messungen zu gewährleisten. Die Figuren 7a und 7b zeigen, wie die Kalibrierungselemente vorzugsweise aussehen können. Dargestellt sind zwei Testbilder mit je einem Kalibrierungselement  $KE_{16}$  bzw.  $KE_8$  für die Auflösungsstufen 1/16 und 1/8, die übrigen Testbilder bzw. ihre Kalibrierungselemente sind analog ausgebildet.

Wie man erkennt, besteht jedes Kalibrierungselement nur aus einem weissen (eckigen) Ring. Die Aussenabmessungen des Rings entsprechen dem Auswertungsbereich  $AB_n$  der Auflösungsstufe  $n$ , für welche das Kalibrierungselement vorgesehen ist (vgl. Fig. 6). Das (schwarze) Zentrum des Kalibrierungselements stimmt mit dem nächst inneren Auswertungsbereich bzw. dem Kernbereich überein. Das für die grösste Auflösungsstufe (1/32) vorgesehene Kalibrierungselement ist insofern "entartet", als sich ausserhalb des weissen Rings keine schwarze Fläche anschliesst. Bezugspunkt für die Messungen bzw. Auswertungen ist jeweils der Kernbereich (8\*8 Pixel in der vollen Auflösung) des (schwarzen) Zentrums des Kalibrierungselements. (Die schwarzen Bereiche der Testbilder sind aus zeichnerischen Gründen durch ein Graumuster dargestellt.)

Jedes Testbild wird nun ausgemessen, und im Kernbereich seines Kalibrierungselements werden die sechs Streulicht-Korrektur-Beiträge der einzelnen Auflösungsstufen bestimmt. Diese seien im folgenden als  $S_{n,1}$ ,  $S_{n,2}$  ....  $S_{n,6}$  bezeichnet, wobei der Index

n für das jeweilige Testbild bzw. die jeweilige Messung steht. Insgesamt sind für die Bestimmung der sechs Kalibrierungsfaktoren mindestens sechs (im mathematischen Sinn) unabhängige Messungen erforderlich. Ferner wird für jedes Testbild eine Dunkelmessung (weisse Ringe schwarz abgedeckt) durchgeführt, und es werden für dieselben Kernbereiche die entsprechenden Streulicht-Korrektur-Beiträge bestimmt. Diese seien im folgenden als  $B_{n,1}$ ,  $B_{n,2}$  ....  $B_{n,6}$  bezeichnet, wobei der Index n wiederum für das jeweilige Testbild bzw. die jeweilige Messung steht. Die Dunkelmessung ist erforderlich, weil die schwarzen Bereiche der Testbilder aus physikalischen Gründen nicht ideal schwarz sind und ebenfalls Streulicht erzeugen. Anschliessend werden die Differenzen  $D_{n,i}$  zwischen den Beiträgen  $S_{n,i}$  der Hell-Messung und den Beiträgen  $B_{n,i}$  der Dunkelmessung gebildet. Schliesslich wird noch für jede Messung n der Restfehler  $F_n$  bestimmt (wie oben definiert).

Die  $6 \cdot n$  Differenzen  $D_{n,i}$  und die n Restfehler  $F_n$  werden in das folgende Gleichungssystem mit den sechs Kalibrierungsfaktoren  $G_i$  als Unbekannten eingesetzt:

$$- F_n = G_1 \cdot D_{n,1} + G_2 \cdot D_{n,2} + G_3 \cdot D_{n,3} + G_4 \cdot D_{n,4} + G_5 \cdot D_{n,5} + G_6 \cdot D_{n,6}$$

Dieses mindestens 6 Gleichungen umfassende Gleichungssystem wird nun nach den Unbekannten  $G_1 \dots G_6$  aufgelöst mit der Randbedingung, dass die Fehlerquadratsumme minimal wird (Ausgleichsrechnung). Wie man sieht, lässt sich das Gleichungssystem als Matrizen-Gleichung

$$(- F) = (D) * (G) \quad (\text{Formel 2})$$

schreiben, in der  $(- F)$  einen Fehlervektor mit den Komponenten  $- F_n$ ,  $(G)$  einen Unbekanntenvektor mit den Komponenten  $G_1 \dots G_6$  und  $(D)$  eine Koeffizienten-Matrix mit den Elementen  $D_{n,i}$  darstellen. Die Matrizen-Gleichung wird nach den bekannten Regeln der Ausgleichsrechnung wie folgt nach den Unbekannten gelöst:

$$(G) = [(D)^T * (D)]^{-1} * (D)^T * (- F) \quad (\text{Formel 3})$$

Darin bedeuten  $(D)^T$  die transponierte Matrix zu  $(D)$  und  $[(D)^T * (D)]^{-1}$  die inverse Matrix zum Produkt der beiden Matrizen  $(D)^T$  und  $(D)$ .

Mit den auf diese Weise ermittelten Kalibrierungsfaktoren  $G_1 \dots G_6$  werden die Korrektur-Koeffizienten der einzelnen Auflösungsstufen multipliziert (kalibriert). Dieje-

nigen Koeffizienten, welche sich auf den jeweils zu korrigierenden Bildpunkt selbst beziehen (in Matrix-Darstellung die Diagonal-Elemente), werden natürlich nicht kalibriert.

#### 5 Weissnormalisierung und Rand-Weissnormalisierung:

Auf die Reflex- und die Streulicht-Korrektur erfolgen die Weiss-Normalisierung und die Rand-Weissnormalisierung in der schon weiter vorne beschriebenen Weise. Danach erfolgt als letzte Korrekturmassnahme noch eine Spektral- bzw. Wellenlängen-  
10 Korrektur für die zur spektralen Aufspaltung eingesetzten Interferenzfilter.

#### Spektralkorrektur:

Die Spektralcharakteristik von Interferenzfiltern ist, wie schon weiter oben erwähnt,  
15 abhängig vom Eintrittswinkel der Lichtstrahlen. Dieser Winkel ist nicht konstant, sondern abhängig von der Position des gemessenen Bildpunkts auf dem Messobjekt. Er lässt sich jedoch aus der Position des jeweiligen Bildpunkts berechnen, und daraus kann wiederum die tatsächlich wirksame Filtercharakteristik für die betreffende Bildpunktposition bestimmt werden.

20 Wenn mit  $(SP)_\gamma$  das unter einem gegebenen Einfallswinkel  $\gamma$  unter Verwendung gegebener Interferenzfilter gemessene Spektrum bezeichnet ist, dann lässt sich daraus ein auf die nominellen Spektralbereiche (z.B. 400, 420, 440 ....680, 700 nm) korrigiertes Spektrum  $(SP)_k$  durch eine Spline-Interpolation gemäss der Formel 4:

25 
$$(SP)_k = (IM)_\gamma * (SP)_\gamma \quad (\text{Formel 4})$$

berechnen. Darin ist  $(IM)_\gamma$  eine für den Einfallswinkel  $\gamma$  gültige Interpolationsmatrix mit  $n^2$  Elementen, wenn  $n$  die Anzahl der diskreten Spektralwerte (Wellenlängen-  
30 bereiche) des Spektrums ist. Im vorliegenden Beispiel mit 16 diskreten Spektralkanälen besitzt die Matrix  $16*16 = 256$  Elemente. Die Elemente der Interpolationsmatrix  $(IM)_\gamma$  können in an sich bekannter Weise durch Testmessungen ermittelt werden.

Für die erfindungsgemässe Spektral-Korrektur werden nun für eine Anzahl, z.B. 50,  
35 diskreter Einfallswinkel  $\gamma$  (z.B. zwischen  $0^\circ$  und  $17^\circ$ ) die zugehörigen Interpolationsmatrizen  $(IM)_\gamma$  bestimmt und abgespeichert. Jedem Bildpunktbereich von z.B.  $8*8$  Pixeln wird entsprechend seiner Lage auf dem Messobjekt einer dieser 50 diskreten



- 29 -

Einfallswinkel  $\gamma$  zugeordnet. Anschliessend wird das (zuvor natürlich gemäss den vorstehenden Ausführungen Kontrast-korrigierte) Spektrum  $(SP)_\gamma$  jedes Bildpunkts anhand der zum zugeordneten Einfallswinkel  $\gamma$  gehörenden Interpolationsmatrix  $(IM)_\gamma$  gemäss obenstehender Formel 4 auf die nominellen Spektralbereiche von z.B. 400, 420, 440 ....680, 700 nm umgerechnet.

Nach dieser letzten Korrekturmassnahme liegen für jeden Bildpunkt des Messobjekts korrigierte Bilddaten (Spektren) 72 vor, welche dann für die weitere Verwendung bzw. Auswertung zur Verfügung stehen. Die Präzision der auf diese Weise gewonnen korrigierten Bilddaten ist mit derjenigen von mittels herkömmlicher Farbmessgeräte gemessenen Bilddaten vergleichbar.

In der Fig. 10 sind die diversen Korrekturmassnahmen zusammenfassend nochmals übersichtlich dargestellt.

**This Page Blank (uspto)**

### Patentansprüche

1. Vorrichtung zur bildelementweisen fotoelektrischen Ausmessung eines flächigen Messobjekts, mit Abbildungsmitteln (3,21) zur Abbildung des Messobjekts (M) auf eine zweidimensionale Anordnung (22) von Lichtwandlerelementen, mit im Abbildungsstrahlengang vorgesehenen Filtermitteln (66) zur wellenlängenselektiven Filterung des auf die Lichtwandlerelemente auftreffenden Messlichts, mit Signalaufbereitungsmitteln (23) zur Aufbereitung der von den Lichtwandlerelementen erzeugten elektrischen Signale und Umwandlung derselben in entsprechende digitale Rohmessdaten (71), und mit Datenverarbeitungsmitteln (7) zur Verarbeitung der Rohmessdaten in die Farben der einzelnen Bildelemente des Messobjekts repräsentierende Bild-  
daten (72), dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Streulicht-Korrektur zur Reduktion von Streulichteinflüssen ausgebildet sind.
2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) aus den Messdaten des Messobjekts ein Streulichtbild berechnen und dieses bildpunktweise von den Messdaten des Messobjekts abziehen.
3. Vorrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) die Berechnung des Streulichtbilds mit vorzugsweise binär abgestuften Auflösungen durchführen, wobei für jeden Bildpunkt eine Anzahl von den Bildpunkt umgebenden Auswertungsbereichen abgestufter Abmessungen festgelegt wird, beginnend mit dem grössten Auswertungsbereich und der grössten Auflösung sukzessive der Streulichtbeitrag jedes Auswertungsbereichs auf den jeweils nächst inneren Auswertungsbereich mit der nächst feineren Auflösung berechnet wird und nur für den innersten Auswertungsbereich der Streulichtbeitrag mit der höchsten Auflösung berechnet wird.
4. Vorrichtung nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) die Berechnung der Streulichtbeiträge der einzelnen Auswertungsbereiche anhand von Streulichtkorrekturkoeffizienten durchführen, wobei jeder Auflösungsstufe ein eigener Satz von Streulichtkorrekturkoeffizienten zugeordnet ist und die Streulichtkorrekturkoeffizienten jeder Auflösungsstufe diejenigen Streulichtanteile beschreiben, die ein Bildpunkt der betreffenden Auflösungsstufe von den anderen Bildpunkten derselben Auflösungsstufe erhält.

- 31 -

5. Vorrichtung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) die Berechnung der Streulichtbeiträge der einzelnen Auswertungsgebiete anhand von kalibrierten Streulichtkorrekturkoeffizienten durchführen, wobei die je einer Auflösungsstufe zugeordneten Sätze von Streulichtkorrekturkoeffizienten mit je einem Kalibrierungsfaktor gewichtet werden und die Kalibrierungsfaktoren so gewählt sind, dass der nach der Streulichtkorrektur verbleibende Restfehler minimal ist.
6. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Beschränkung der Streulicht-Korrektur auf auswählbare Bereiche des Messobjekts ausgebildet sind.
7. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Geometrie-Korrektur ausgebildet sind, welche die von den Abbildungsmitteln (3,21) verursachten geometrischen Verzerrungen kompensiert.
8. Vorrichtung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) eine Korrekturtabelle enthalten, in der für jeden Bildpunkt anhand eines Testbilds ermittelte Positionsabweichungen gegenüber einer Sollposition abgespeichert sind, und dass die Datenverarbeitungsmittel (7) jeden Bildpunkt des Messobjekts aufgrund der in der Korrekturtabelle abgespeicherten Positionsabweichungen positionskorrigieren.
9. Vorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass in der Korrekturtabelle jeweils einem kleinen Bereich von nebeneinanderliegenden Bildpunkten dieselben Positionsabweichungen zugeordnet sind.
10. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Reflex-Korrektur zur Reduktion von Reflexionseffekten ausgebildet sind.
11. Vorrichtung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) aus den Messdaten des Messobjekts ein punktsymmetrisches Reflexionsbild berechnen und dieses bildpunktweise von den Messdaten des Messobjekts abziehen.

- 32 -

12. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) die Berechnung des Reflexionsbilds mit einer niedrigeren Auflösung als diejenige der Messdaten durchführen.
- 5 13. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Weiss-Normalisierung ausgebildet sind, wobei die Messdaten des Messobjekts auf die Helligkeitswerte eines Weissreferenzbilds normalisiert werden.
- 10 14. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Rand-Weiss-Normalisierung ausgebildet sind, wobei bei jeder Messung die mittlere Helligkeit eines weissen Randbereichs bestimmt und die Messdaten auf diese mittlere Helligkeit des weissen Randbereichs normalisiert werden.
- 15 15. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) zur Durchführung einer Spektral-Korrektur zur Berücksichtigung der vom Eintrittswinkel der Lichtstrahlen abhängigen Spektralcharakteristik von Interferenzfiltern ausgebildet sind.
- 20 16. Vorrichtung nach Anspruch 15, dadurch gekennzeichnet, dass die Datenverarbeitungsmittel (7) für eine vorgegebene Anzahl von diskreten Einfallswinkeln je eine Interpolationsmatrix gespeichert haben, dass die Datenverarbeitungsmittel jedem Bildpunkt aufgrund seiner relativen Lage auf dem Messobjekt einen diskreten Einfallswinkel zuordnen, und dass die Datenverarbeitungsmittel das durch die Messdaten gebildete Spektrum des betreffenden Bildpunkts mittels der zum jeweiligen diskreten Einfallswinkel gehörenden Interpolationsmatrix korrigieren.
- 25 17. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die zweidimensionale Lichtwandlerelementanordnung und die Abbildungsmittel durch eine Videokamera (2) mit einem zweidimensionalen Bildsensor (22) und einem Abbildungsobjektiv (21) mit Eintrittsblende (21a) gebildet sind.
- 30 18. Vorrichtung nach Anspruch 17, dadurch gekennzeichnet, dass die Videokamera (2) als Schwarz/Weiss-Kamera ausgebildet ist und dass die Filtermittel zur wellenlängenselektiven Filterung des auf die Lichtwandlerelemente auftreffenden Messlichts einen Satz von vorzugsweise als Interferenzfilter ausgebildeten Bandpassfiltern (66)
- 35

- 33 -

sowie Antriebsmittel (61-65) umfassen, um die Bandpassfilter (66) selektiv, vorzugsweise sequentiell in den Abbildungsstrahlengang (32) einzuführen.

5 19. Vorrichtung nach Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, dass etwa sechzehn Bandpassfilter (66) von je etwa 20 nm Bandbreite vorgesehen sind, die im wesentlichen den Spektralbereich von 400 - 700 nm abdecken.

10 20. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 18-19, dadurch gekennzeichnet, dass die Bandpassfilter (66) an einem rotierenden Filterrad (6) angeordnet sind.

21. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Filtermittel zur wellenlängenselektiven Filterung des auf die Lichtwandlerelemente auftreffenden Messlichts durch unmittelbar auf den Lichtwandlerelementen angeordnete Bandpassfilter gebildet sind.

15 22. Vorrichtung nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass sie mehrere Videokameras (2) mit je einem zweidimensionalen Bildsensor (22) und je einem Abbildungsobjektiv (21) mit Eintrittsblende (21a) aufweist, wobei jede Videokamera (2) z.B. durch vorgeschaltete Bandpassfilter (66) zur Messung eines  
20 anderen Wellenlängenbereichs ausgebildet ist.

## Zusammenfassung

Die Vorrichtung zur bildelementweisen fotoelektrischen Ausmessung eines flächigen Messobjekts umfasst Abbildungsmittel (3,21) zur Abbildung des Messobjekts (M) auf einen zweidimensionalen CCD-Bildsensor (22), im Abbildungsstrahlengang vorgesehene Filtermittel (66) zur wellenlängenselektiven Filterung des auf den Bildsensor auftreffenden Messlichts, Signalaufbereitungsmittel (23) zur Aufbereitung der vom Bildsensor erzeugten elektrischen Signale und Umwandlung derselben in entsprechende digitale Rohmessdaten (71) sowie Datenverarbeitungsmittel (7) zur Verarbeitung der Rohmessdaten in die Farben der einzelnen Bildelemente des Messobjekts repräsentierende Bilddaten (72). Ferner sind eine Fresnel-Linse (42; 52) umfassende Beleuchtungsmittel (4,41-43; 5,51-53) vorgesehen, welche das Messobjekt (M) mit mindestens einem im wesentlichen parallelen Lichtbündel unter einem Einfallswinkel ( $\alpha$ ) von im wesentlichen  $45^\circ \pm 5^\circ$  beleuchten. Die eine als Fresnel-Linse ausgebildete Telelinse (3) umfassenden Abbildungsmittel sind als telezentrische Abbildungsoptik (3,21) ausgebildet, welche jeden Punkt des Messobjekts (M) unter im wesentlichen demselben Beobachtungswinkel von im wesentlichen  $0^\circ$  und mit im wesentlichen demselben Öffnungswinkel ( $\omega$ ) von im wesentlichen max.  $5^\circ$  auf die Lichtwandlerelementanordnung (22) abbildet.

Die Datenverarbeitungsmittel (7) führen umfangreiche Korrekturmaßnahmen aus. Dazu gehören eine geometrische Entzerrung der Bilddaten, eine Reflex-Korrektur zur Elimination von Reflexionseffekten, eine Streulicht-Korrektur zur Elimination von Streulicht-Einflüssen, eine Weiss-Normalisierung, eine Rand-Weiss-Normalisierung zur Kompensation von Schwankungen der Beleuchtungsintensität und eine Spektral-Korrektur zur Kompensation der einfallswinkelabhängigen Spektralcharakteristiken der Filtermittel (66).

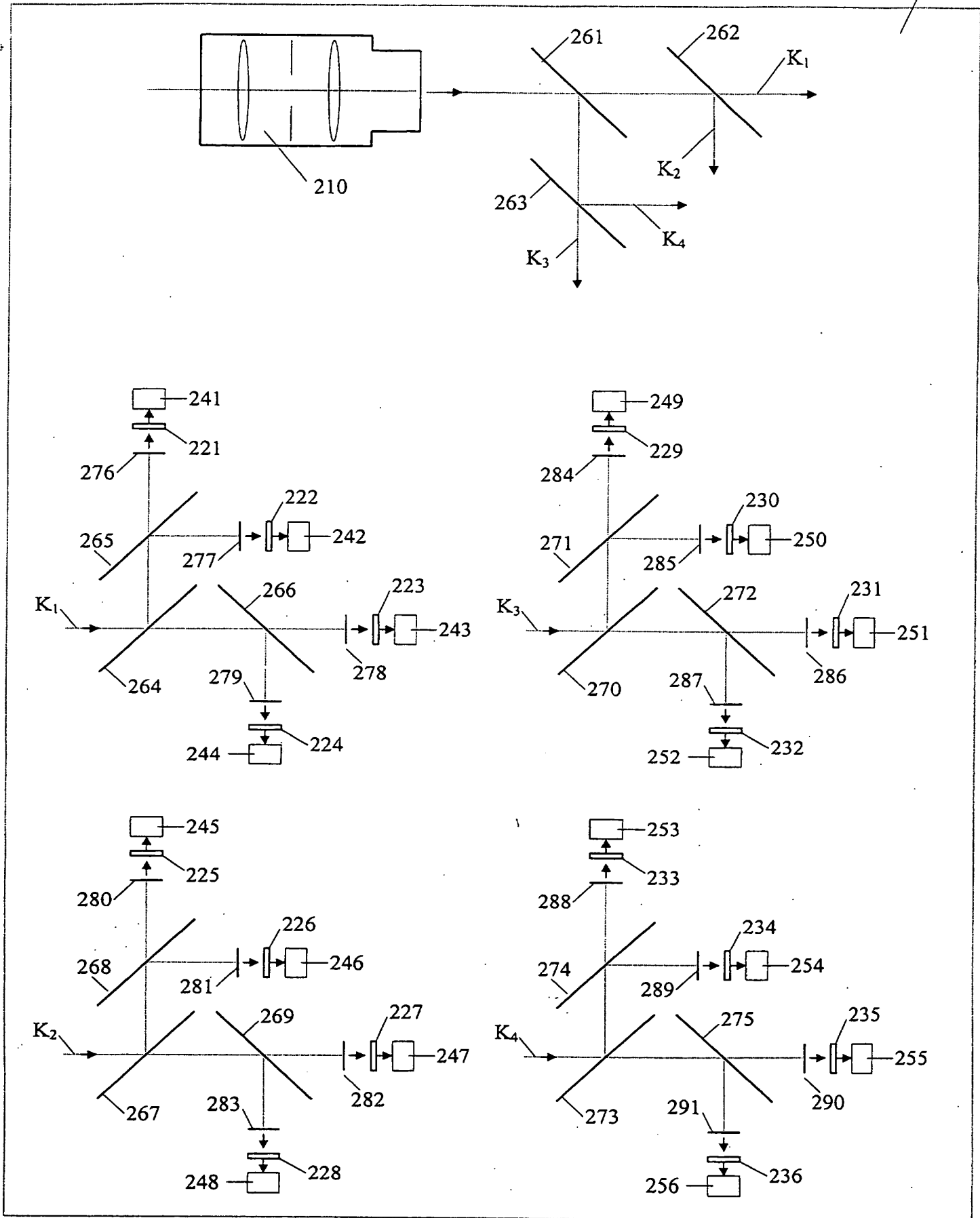
Die Vorrichtung erlaubt die für farbmétrische Anwendung ausreichend präzise simultane punktweise Ausmessung eines grösseren flächigen Messobjekts unter Einhaltung der für Farbmessungen erforderlichen geometrischen Bedingungen für jeden Bildpunkt des Messobjekts.

(Fig. 1)

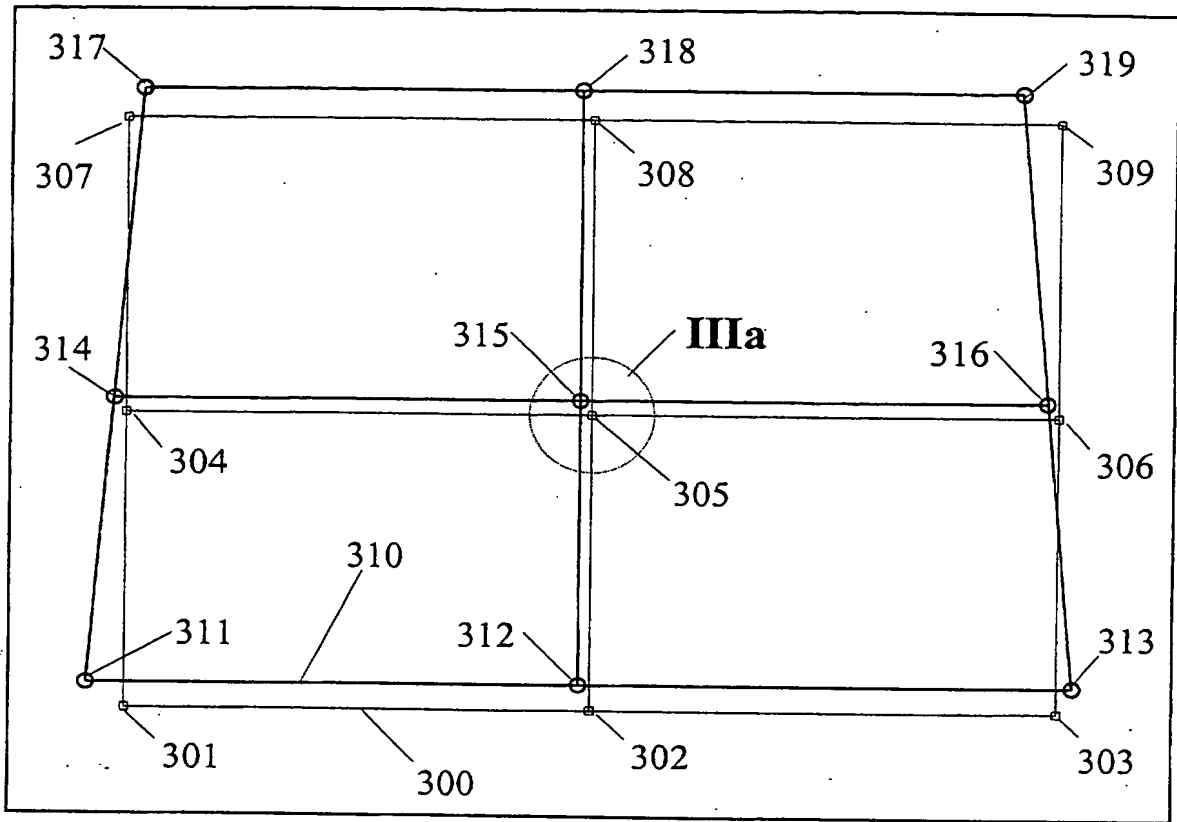
This Page Blank (uspt)



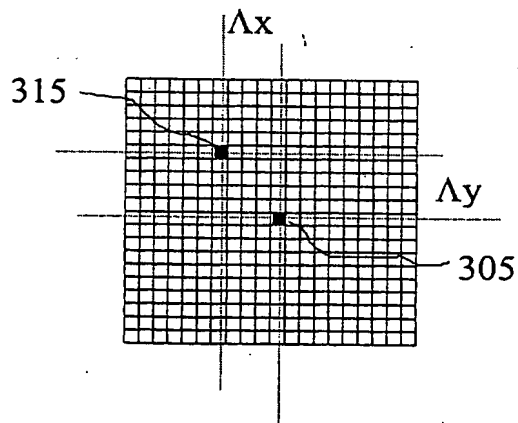




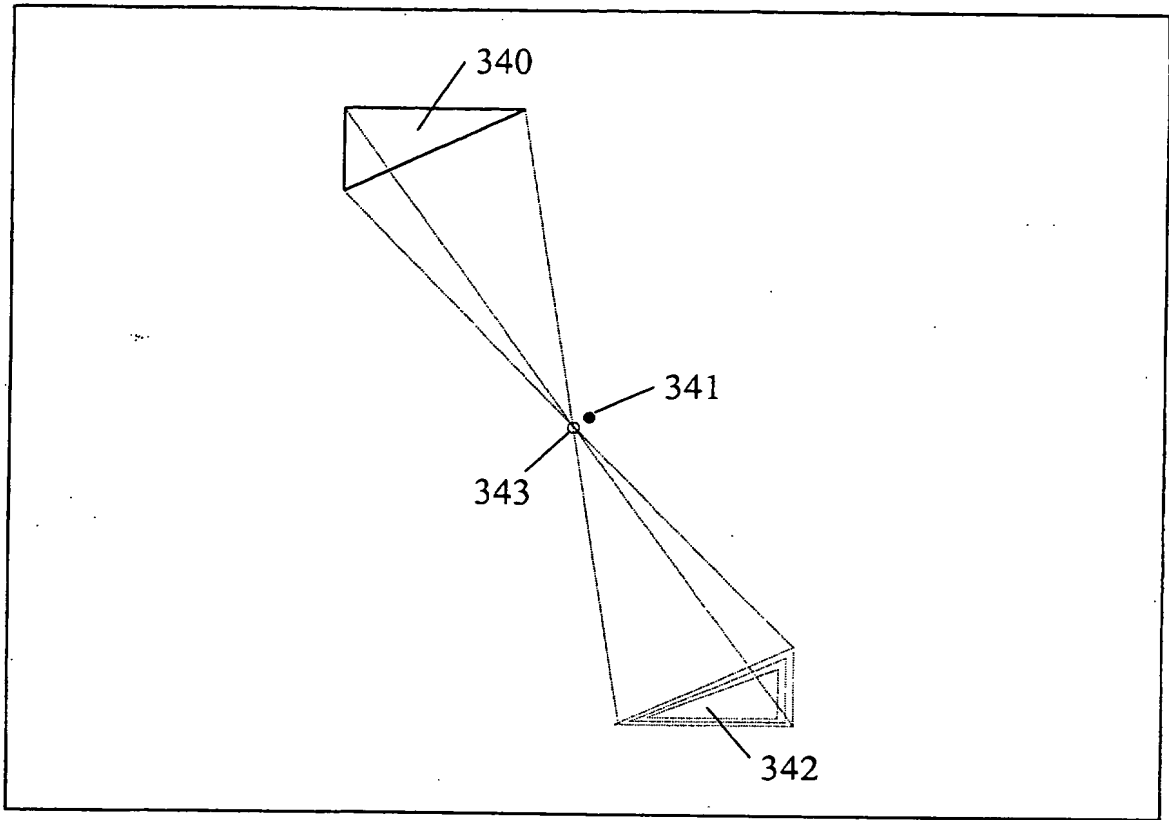
**Fig. 2**



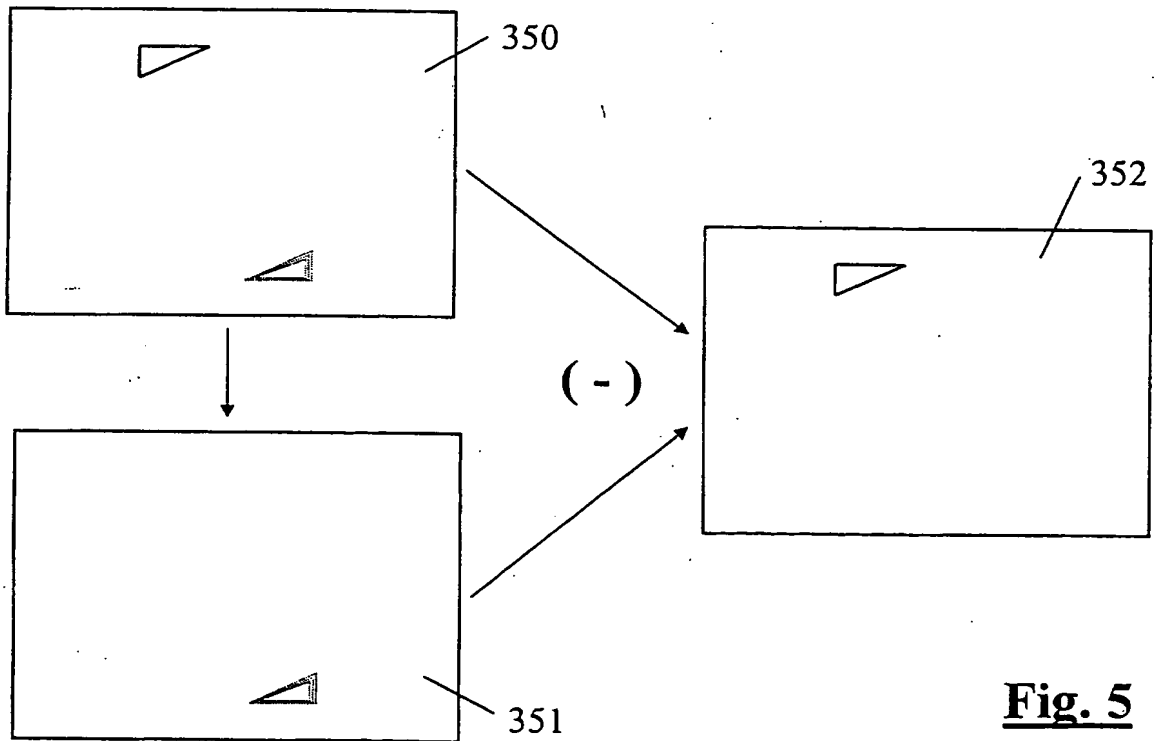
**Fig. 3**



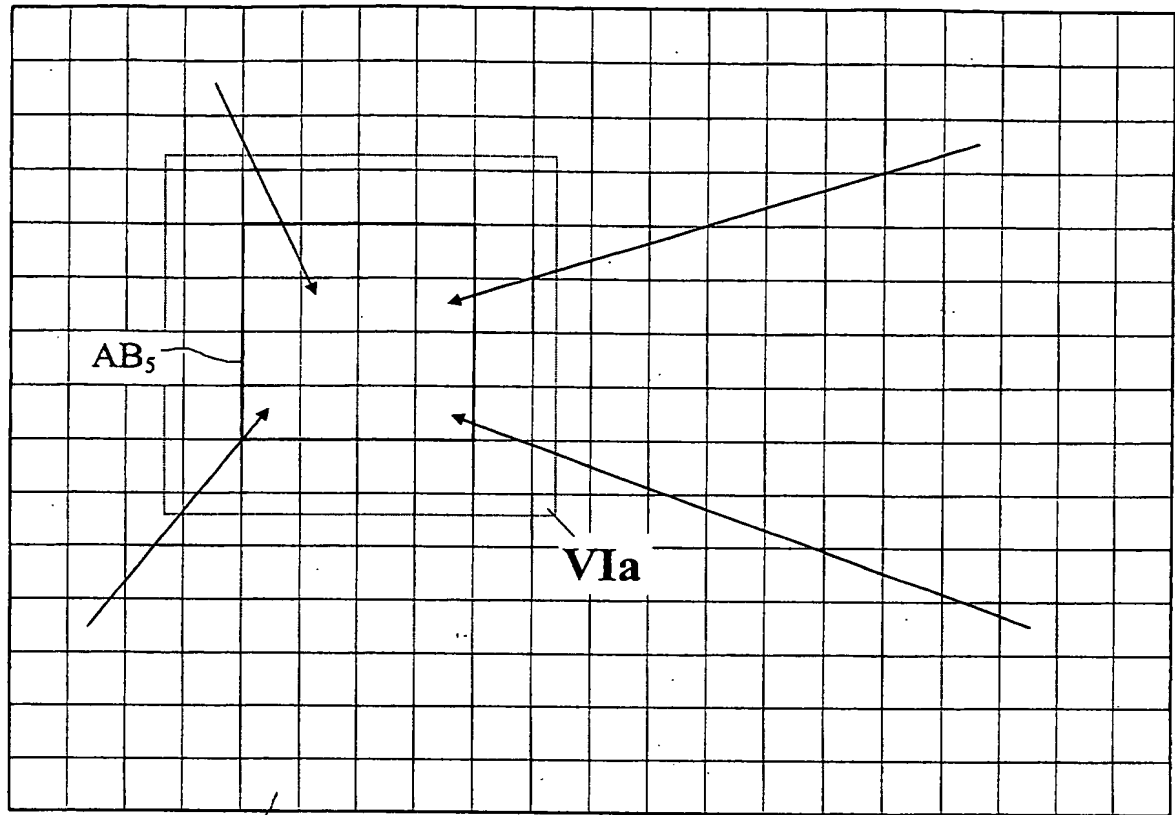
**Fig. 3a**



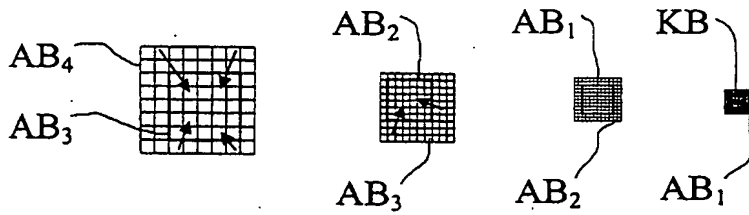
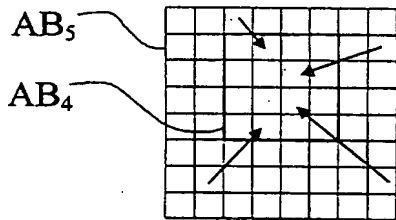
**Fig. 4**



**Fig. 5**



AB<sub>6</sub>



**Fig. 6**

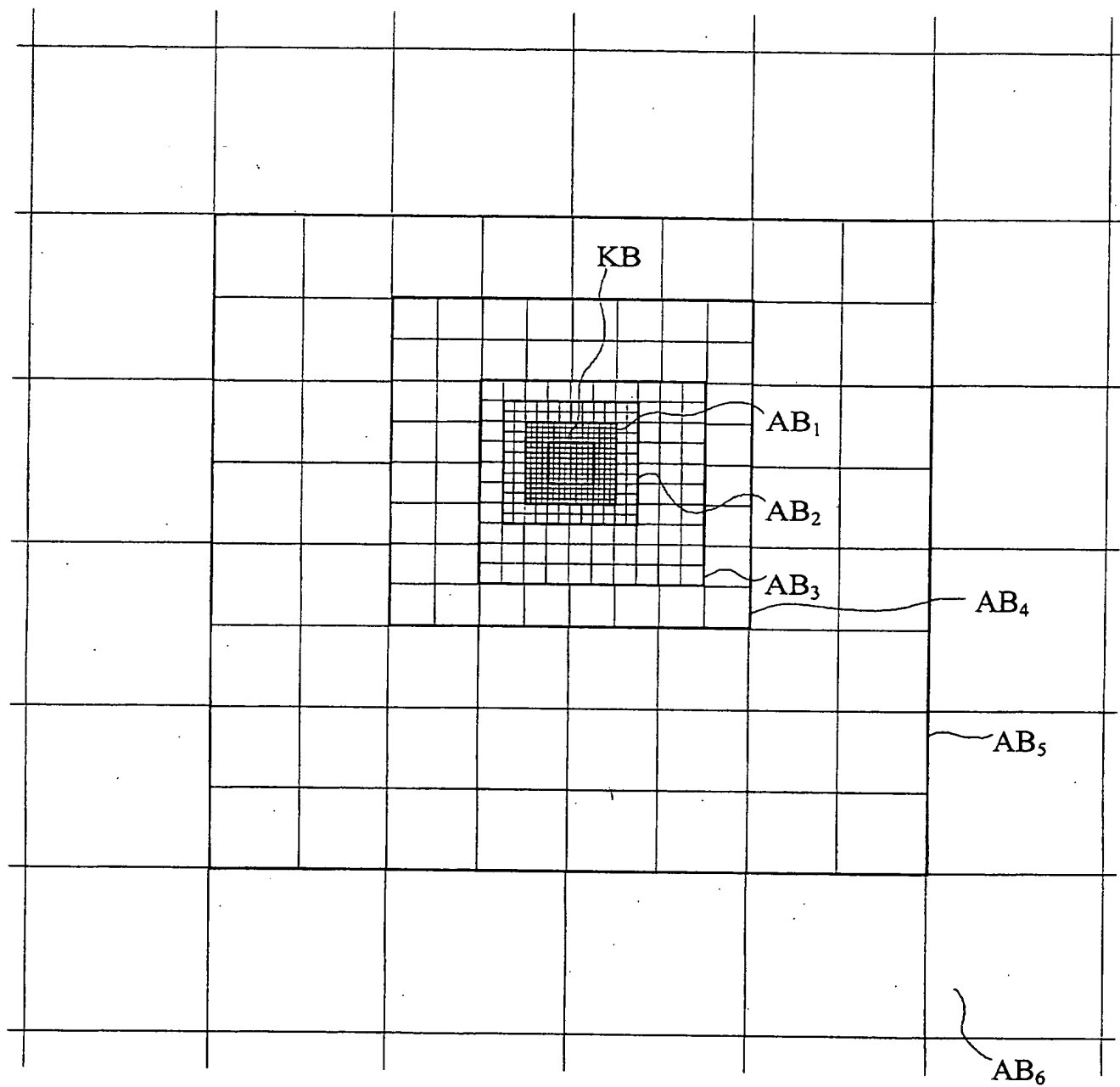


Fig. 6a

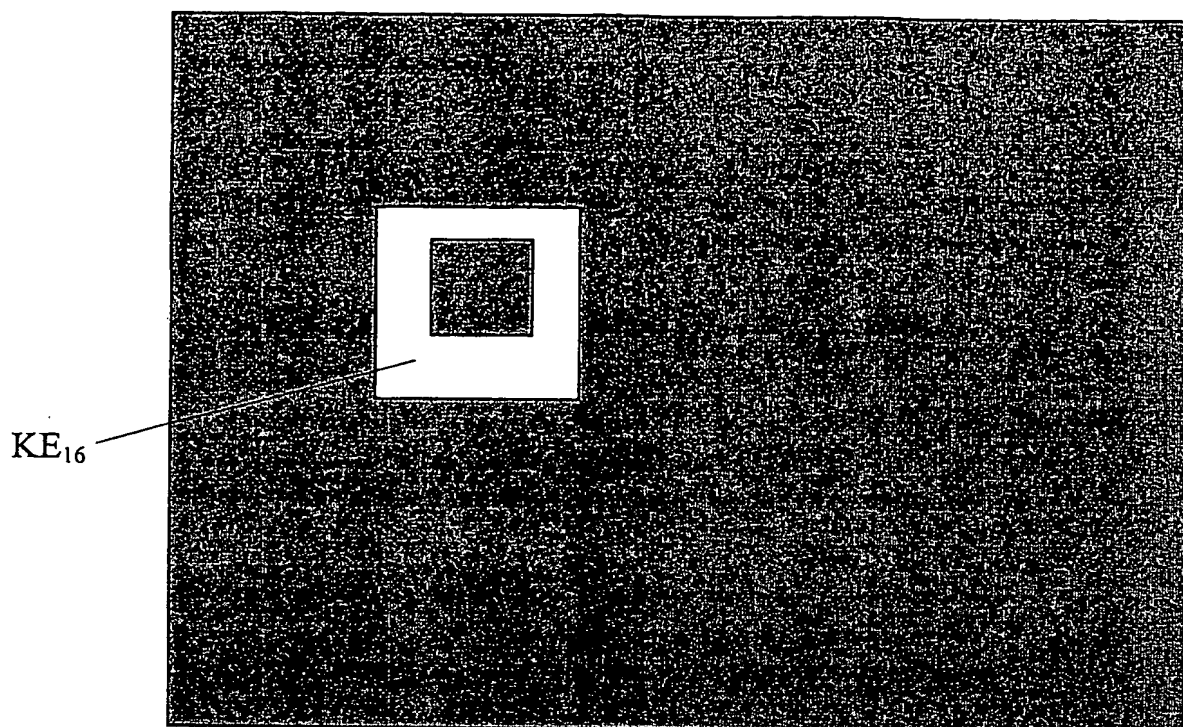


Fig. 7a

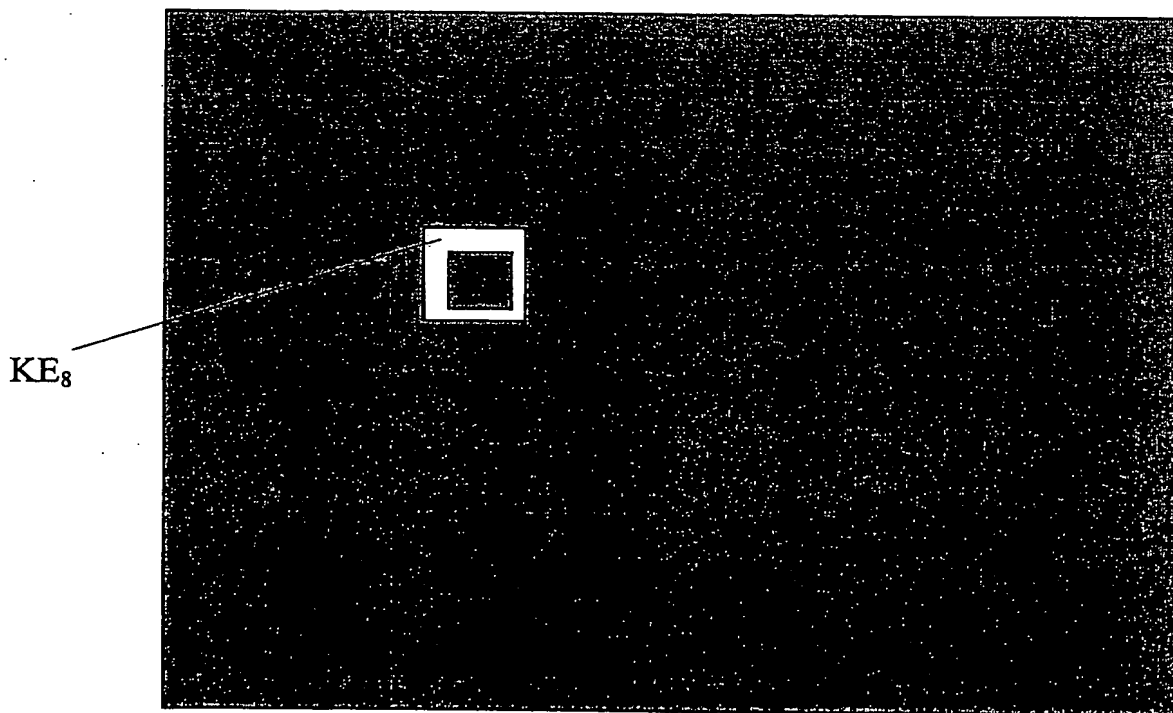


Fig. 7b

SE<sub>8</sub>

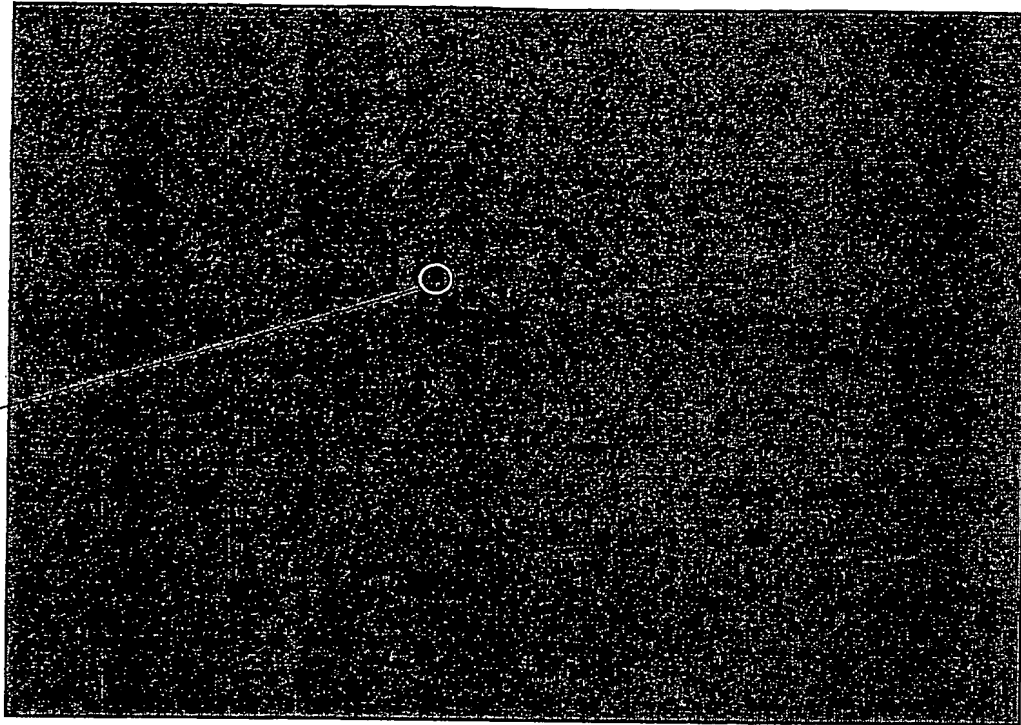


Fig. 8

SE<sub>8</sub>

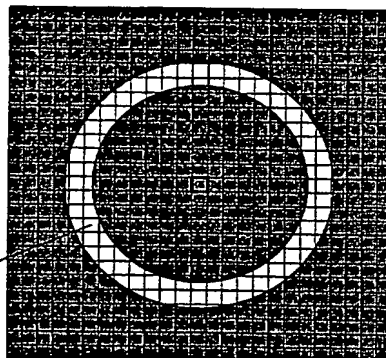
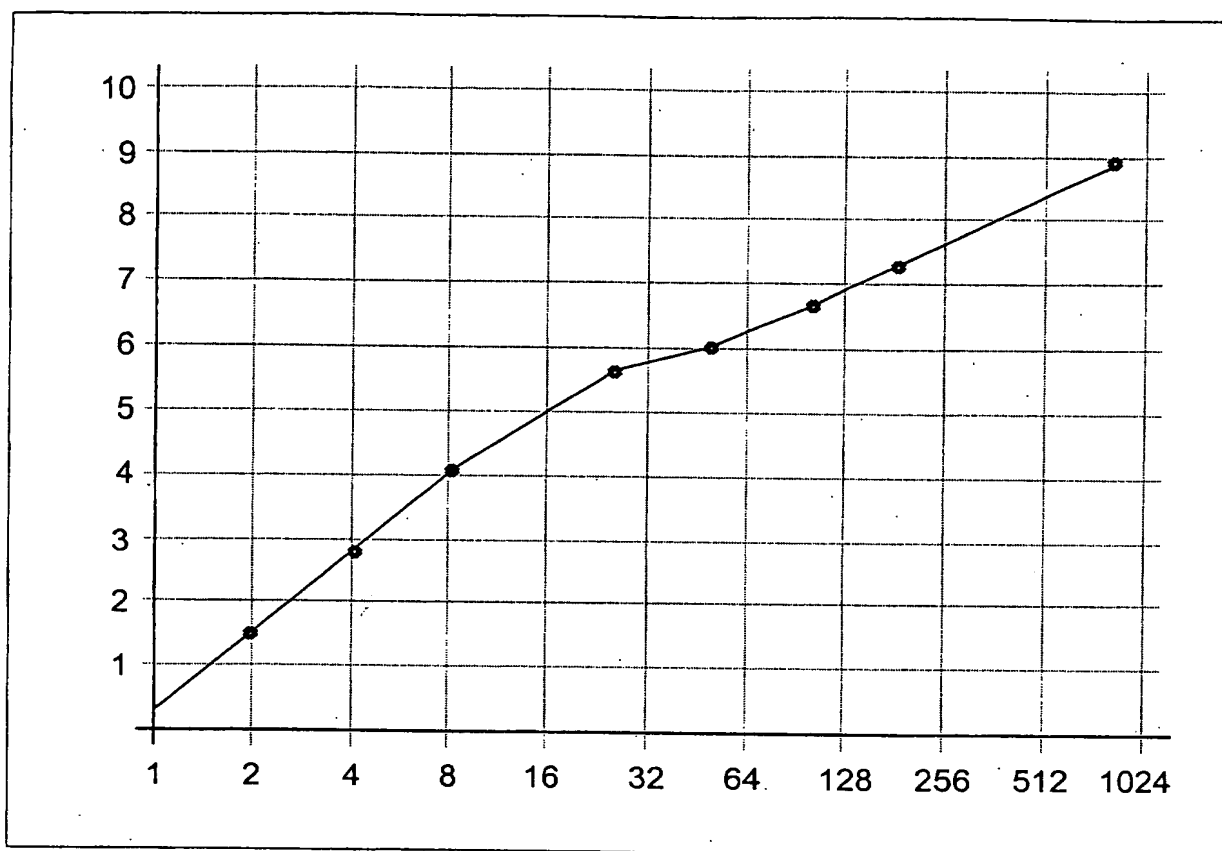
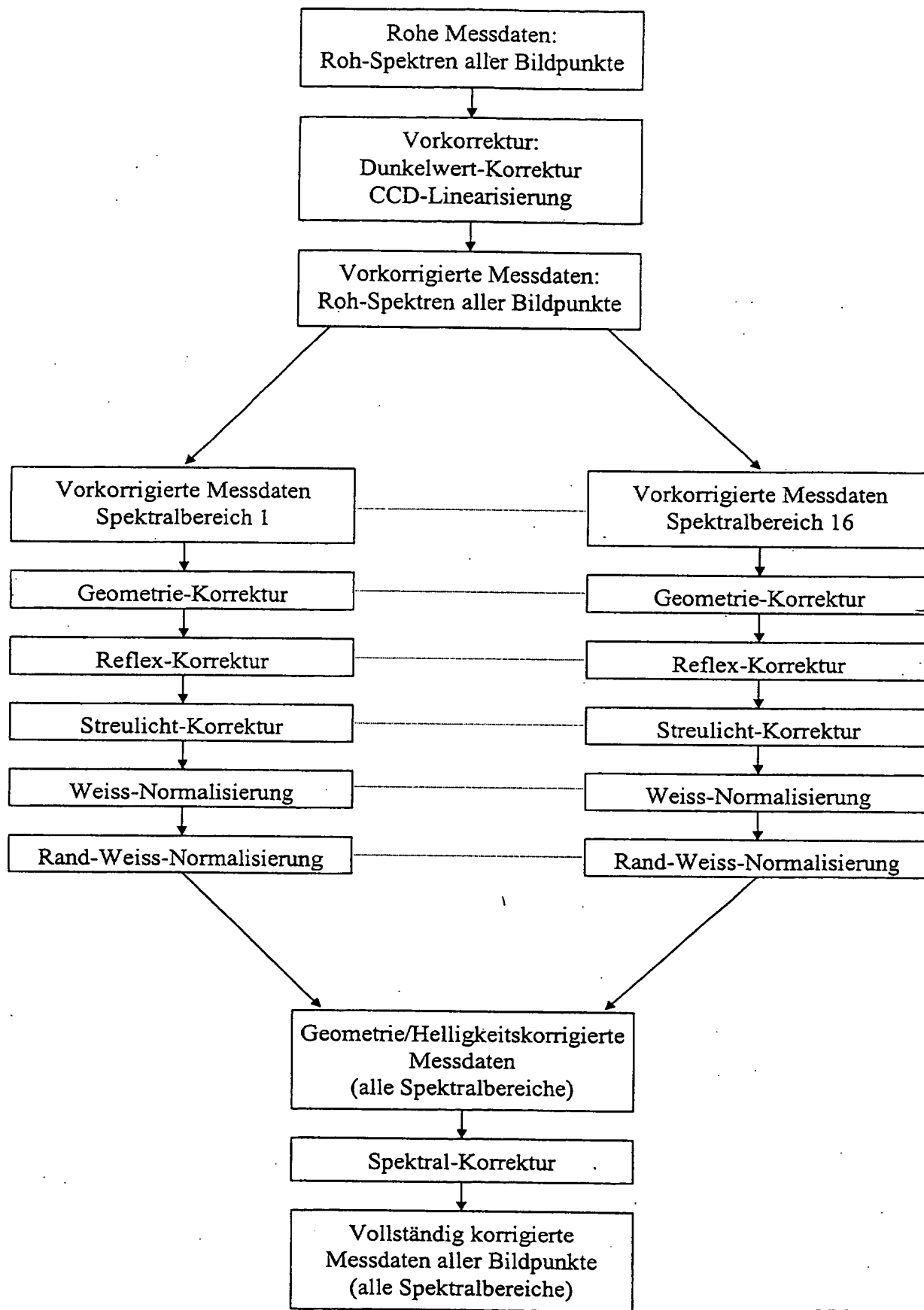


Fig. 8a



**Fig. 9**

**Fig. 10**